

GANADORES ROBOTIFEST 2020

Reto / Categoría	Posición	Equipo	Integrantes
Proyectos Proyectos Proyectos	Tercer Lugar	Novardis Novardis Novardis	Jimena León Huertas David Josué Medina Mayorga Christopher Yisney Buzo Alfaro
Proyectos Proyectos Proyectos Proyectos	Segundo Lugar	Plataforma auto Estabilizante Plataforma auto Estabilizante Plataforma auto Estabilizante Plataforma auto Estabilizante	Yohan Douglas Zamora Michael Garro Pérez Eduardo Luis Venegas Obando Jordi Araya Murillo
Proyectos Proyectos Proyectos Proyectos	Primer Lugar	AutoGreen Sistema de Riego Inteligente de Agricultura 4.0 AutoGreen Sistema de Riego Inteligente de Agricultura 4.0 AutoGreen Sistema de Riego Inteligente de Agricultura 4.0 AutoGreen Sistema de Riego Inteligente de Agricultura 4.0	Allison Angulo Hernández Sharon Araya Montero Bryan Sibaja Garro Ronald Fallas Rojas
Póster Científico Póster Científico Póster Científico Póster Científico Póster Científico	Tercer Lugar	MITASIS	Micaela Rodríguez Singer Sebastián Mejías Salazar Sergio Gutiérrez Bermúdez Tamara Solano Schumann Irina Castillo Chango
Póster Científico Póster Científico Póster Científico Póster Científico Póster Científico	Segundo Lugar	Grupo Bravo	Leydy Bermúdez Fallas Andrez Chavez Ceciliano Paula Mora Acuña Rafael Coto Víquez Roger Camacho Fallas
Póster Científico Póster Científico Póster Científico Póster Científico Póster Científico	Primer Lugar	ConWIP Solutions	Juan Diego Alfaro Alfaro María Paula Mora Delgado Jorge Alberto Arroyo Arroyo Arlyn Fiorella Espinoza Mejicano Eileen María Porras Barrantes
Póster Científico Póster Científico Póster Científico Póster Científico Póster Científico Póster Científico Póster Científico	MENCIÓN HONORARIA	Trabajo colaborativo hombre-máquina, una solución a problemas ergonómicos Tratamiento de Aguas Grises y Sistema Automatizado de Riego	Daniel Alberto Marín Bolaños Álvaro Paniagua Quesada Josué Monge Sibaja Mariangel Robles Barquero Luis Fernando Alfaro Ramírez Kevin Chinchilla Araya José Alejandro González Araya Anthony Martínez Gutiérrez
PITS Robotics PITS Robotics PITS Robotics	Tercer Lugar	ATENEA ATENEA ATENEA	Juan Alonso Alvarado Valverde Jeikob Chavarria Hidalgo Dany Johanzel Ureña Monge
PITS Robotics PITS Robotics	Segundo Lugar	Tico Orgánicos / Acuaponia Tico Orgánicos / Acuaponia	Erick Vargas Valle Marvin Villalobos Leitón
PITS Robotics	Primer Lugar	Orion III	Michael Fernández
NAO Green Belt NAO Green Belt NAO Green Belt	Tercer Lugar	El Soldado El Soldado El Soldado	Brandon Alberto Ramirez Sanchez Cesar Gabriel Cortez Sanchez Saray Elena Serrano Zuñiga
NAO Green Belt NAO Green Belt	Segundo Lugar	EFI-BOTS EFI-BOTS	Kevin José Juárez López Zaylin Priscilla Chaves Pérez
NAO Green Belt NAO Green Belt NAO Green Belt NAO Green Belt	Primer Lugar	J.A.R.V.I.S J.A.R.V.I.S J.A.R.V.I.S J.A.R.V.I.S	Juan Pablo Vargas González Luis Alejandro Fallas Carvajal Hilary Granados Álvarez Eldon Caldwell Salazar
NAO Black Belt NAO Black Belt NAO Black Belt NAO Black Belt	Tercer Lugar	J.A.R.V.I.S J.A.R.V.I.S J.A.R.V.I.S J.A.R.V.I.S	Juan Pablo Vargas González Luis Alejandro Fallas Carvajal Hilary Granados Álvarez Eldon Caldwell Salazar
NAO Black Belt NAO Black Belt NAO Black Belt NAO Black Belt	Segundo Lugar	CCCPZ11 CCCPZ11 CCCPZ11 CCCPZ11	Maria Daniela Benavides Villegas Andrés Matamoros Bonilla Dario Ramsés Gutierrez Rodríguez Emmanuel José Matamoros Jiménez
NAO Black Belt NAO Black Belt NAO Black Belt	Primer Lugar	Team Científico Team Científico Team Científico	Eckson Abraham Brenes Morera Brayan Alfaro González José Andrés Víquez Ramírez
Simulation Simulation Simulation Simulation	Tercer Lugar	Team LSDP Team LSDP Team LSDP Team LSDP	Daniel Hernández Zúñiga Luciana Brenes Alfaro Sebastián Vargas Campos Jose Pablo Rodríguez Alvarado
Simulation Simulation Simulation Simulation	Segundo Lugar	UTN UTN UTN UTN	Eyfren Muñoz Amores Paulo Cesar Acevedo Bonilla Monserath Maria Saborio Madrigal Jose Avila Zuñiga
Simulation Simulation Simulation	Primer Lugar	Fuerza de Tarea X Fuerza de Tarea X Fuerza de Tarea X	Gloriana Chinchilla Zúñiga Krissell Ulate Valverde Justin Arce Obando