

Equipos de Ingeniería Tec son Top 3 y 9 en competencia de la NASA



Del 10 al 12 de abril de 2025, dos equipos del Tec campus Cuernavaca participaron en una competencia celebrada en el U.S. Space & Rocket Center en Huntsville, Alabama

06/05/2025

Cortesía NASA's Marshall Space Flight Center

Akali, Iktan Roving

Los **equipos** de **ingeniería** del [Tecnológico de Monterrey en Cuernavaca](#), **Akali** e **Iktan Roving**, lograron **colocarse** en el **lugar 3** y **lugar 9** mundial respectivamente, en el [NASA Human Exploration Rover Challenge](#) (HERC) 2025.

Akali, en su primera participación, obtuvo el **tercer lugar** en la división de **Remote Controlled Rover**, un robot operado a distancia mediante un control remoto. Así como el **premio STEM** por la **divulgación** de la **ciencia, tecnología, ingeniería y matemáticas** en **jóvenes y niños**.

IKTAN Roving, equipo con más de **13 años** de **trayectoria** en **HERC**, participó en la división **Human Powered Rover**, donde el **vehículo** debe ser **tripulado** por dos **pilotos** y logró **clasificar** en el **noveno lugar** mundial.

Del 10 al 12 de abril de 2025, **19 estudiantes** acompañados de **tres mentores**: David García, Emilio Garduño y Fernando Obispo, participaron en la **competencia** celebrada en el [**U.S. Space & Rocket Center**](#) en **Huntsville, Alabama**, Estados Unidos.

NASA Human Exploration Rover Challenge es una **competencia** que forma parte del [**programa ARTEMIS**](#) que pretende **llevar** a la **primera mujer** y al **primer hombre de color** al **espacio** en un **futuro** muy cercano.

Akali, Remote Controlled Rover

Tras una larga **trayectoria** en el **desarrollo** de **telemetría** para la competencia, del equipo **Iktan Roving** emergió **Akali** quién **debutó** en la edición **2025** en la nueva categoría de **Remote Controlled Rover**.

En su **primera participación**, obtuvieron el **tercer lugar mundial**, tras **diseñar** y **construir** un **robot** capaz de **resolver tareas científicas complejas** y ser **operado a control remoto**.

El **robot** fue **impulsado** por **ocho motores** alimentados por **baterías** recargadas con un **panel solar**, y debía **desplazarse** de forma **autónoma** mientras **recolectaba muestras** y hacía **mediciones** a lo largo de la pista.

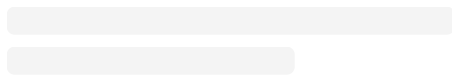
*“No importaba la **complejidad** del **terreno**, si eran escalones, piedras, arena, una pendiente... El **robot** pudo **superarlo** sin voltearse”,* explicó Fernando Obispo, mentor de los equipos.

Parte de la **competencia** consistió en la **evaluación** del **impacto** de la **divulgación** de la **ciencia**. por lo que los equipos realizaron **talleres**, **charlas** y **difusión** de los **proyectos**, lo que les **otorgó** el **premio STEM Engagement Award** al equipo **Akali**.

*“Lo más **destacable** es que **formamos** un **equipo** en donde **todos** somos **resilientes** y hubo una gran **colaboración** para poder llegar al **podio**”,*
expresó Luis Felipe, estudiante líder de Akali.



[View this post on Instagram](#)



Iktan Roving, Human Powered Rover

En su **13va. participación**, Iktan Roving **diseñó y manufacturó** un **rover capaz** de **recorrer** una **pista de media milla** que **simula terrero espacial** y que además es **tripulado** por un **hombre y una mujer**.

Su **desempeño** durante los dos días de **competencia**, los colocó en el **top 9** de los **equipos** con el **mejor tiempo** a nivel **mundial** dentro de categoría **universitaria**.

“Mi meta como líder de equipo, era que los integrantes pudieran absorber mi pasión por la ingeniería”.- Carla Pardo.

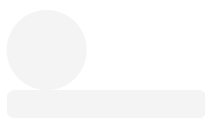
“Mi meta como líder de equipo, era que los integrantes pudieran absorber mi pasión por la ingeniería, por este proyecto y el amor por el equipo”, mencionó la alumna y líder del equipo, Carla Pardo.

Este año, el **rover** fue construido principalmente con **acero inoxidable**, y se **enfocaron** en **corregir fallas de los años** anteriores y asegurar un **rendimiento estable**.

Durante las dos carreras **cronometradas**, los equipos deben completar el circuito en menos de **8 minutos**. Durante su **segunda carrera**, el **equipo** logró superar la **mayoría** de los **obstáculos** en **5 minutos con 40 segundos**.

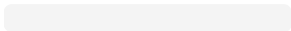
La **mejor puntuación** se obtiene al combinar el **tiempo** de **carrera** con la calidad de los **reportes técnicos** y **presentaciones** escritas de: *“Design Review Presentation”* y *“Operational Readyness Review Presentation”*.

“Uno de los logros más representativos de este año fue que el 70% del equipo estuvo conformado por mujeres, cumpliendo uno de los objetivos del proyecto: fomentar la participación femenina en la ingeniería”, contó David García, mentor del equipo.





[View this post on Instagram](#)



NASA Human Exploration Rover Challenge

La **competencia HERC** reúne a **estudiantes** de todo el **mundo** para desarrollar **rovers** capaces de **superar condiciones** similares a las que se **enfrentarían** en **misiones espaciales**.

***“Participar** en estas **competencias** es muy **bueno** porque te da **herramientas más allá** del salón de **clases** o la **teoría**”,* expresó Carla Pardo.

Además, busca **fomentar** en los **jóvenes** el **estudio** de carreras en los **campos STEM** (por sus siglas en inglés) **ciencia, tecnología, ingeniería y matemáticas**.

El **desafío** de la **competencia** es lograr que el **rover recorra una pista de media milla con obstáculos** y cumplir con **misiones** de **recolectar muestras** líquidas y sólidas del **terreno extraterrestre**.

Este año participaron más de **500 estudiantes** de todo el **mundo** provenientes de **países** como: Estados Unidos, Puerto Rico, Bolivia, Brasil, Colombia, República Dominicana, India, México, Perú y Singapur.

*“El **campus Cuernavaca** ha **participado** desde hace más de **10 años** en esta **competencia** y ha **buscado** poner en **alto** el nombre del **Tecnológico de Monterrey** y de **México** en cada **edición** del **NASA HERC**”, finalizó David García.*

SEGURO QUERRÁS LEER:

