



Wall-E mide 70 centímetros y debe su nombre a un personaje de Pixar. Lo utilizan para inspeccionar los conductos pluviales y detectar obstrucciones o fisuras.

Un mundo subterráneo y misterioso, con 900 kilómetros de extensión, al que se accede por pasajes inaccesibles para los seres humanos. No se trata del guión de *Stranger Things*, la exitosa serie de Netflix, aunque podría serlo. Es la misión que afronta diariamente Wall-E, el robot utilizado por la Ciudad para inspeccionar la red de desagües pluviales. Su objetivo no es vencer a los “demogorgon”, la aterradora criatura de la ficción estadounidense, sino detectar a tiempo una obstrucción para evitar posibles anegamientos.

Wall-E debe su nombre al protagonista de la película animada en 2008, un robot recolector de basura que en un futuro distópico descubre la clave para recuperar la vida en el planeta tierra, abandonado por los seres humanos tras los efectos devastadores de la contaminación.

{youtube}cC2cBxelG5A{/youtube}

Con un formato más compacto que el protagonista de la película de Pixar, el robot utilizado por la Ciudad mide 70 centímetros y tiene tracción en sus cuatro ruedas, lo que le permite avanzar entre el barro y los sedimentos de los desagües.

Para registrar lo que ve lleva en el frente una lámpara led y una cámara que gira 720 grados, transmite en vivo y permite grabar. Puede recorrer hasta 500 metros sin necesidad de salir a la superficie.

Los movimientos del robot son dirigidos desde un camión. Allí, en una cabina similar a la de un móvil de televisión, un operario del Ministerio de Espacio Público e Higiene Urbana de la Ciudad de Buenos Aires monitorea las imágenes a través de una pantalla, en busca de alguna señal de alerta.

Los peligros con los que puede toparse van desde objetos que estén obstruyendo un conducto

hasta fisuras que requieran una reparación. El objetivo es prevenir que colapsen los desagües, generando posibles anegamientos de calles, y advertir desmoronamientos dentro de los conductos que pueden afectar la calzada y provocar accidentes.

“Se hace un trabajo preventivo durante las 24 horas, los 365 días del año. Contamos con ocho robots que nos permiten pasar al menos una vez por mes por todos los sumideros. En algunas zonas que ya tenemos estipuladas como de mayor riesgo pasamos dos o tres veces más”, explica Christian Parrone, gerente de Mantenimiento de la Dirección General del Sistema Pluvial.

A unos metros, en la esquina de Caffarena y Caboto, en La Boca, operarios inspeccionan un conducto de 400 milímetros. Antes de hacer descender a Wall-E por la boca registro -popularmente conocida como alcantarilla- hay que certificar que los desagües estén en condiciones.

Esa tarea se realiza con el apoyo de un camión desobstructor que prepara el terreno. El equipo cuenta con una aspiradora gigante y una manguera con una presión diez veces mayor a la de una hidrolavadora.

“Primero se retira el sedimento o el agua que haya dentro del conducto y luego se usa agua a presión para extraer lo que haya quedado sin remover. Así se garantiza que el robot pueda circular por los desagües sin problemas”, detalla Parrone.

Wall-E también actúa en casos de emergencia. “Hace un tiempo teníamos un anegamiento en una de las avenidas de la Ciudad y no podíamos detectar cuál era el problema. Con el robot vimos que en un desagüe había un balde de pintura de 20 litros que estaba haciendo las veces de tapón. Lo extrajimos y quedó el conducto apto para que escurriera normalmente el agua”, ejemplifica Parrone.

No es el único objeto extraño que encontró Wall-E en los desagües. La lista incluye desde maderas hasta pedazos de colchones que se escurren por los sumideros. Otros hallazgos son más frecuentes y no menos peligrosos: bolsas de plástico, botellas y vasos de tergopol pueden tapar los conductos si no son detectados a tiempo.

Termina el operativo de inspección en La Boca. Wall-E recibe un “baño” con una manguera y es cuidadosamente guardado en el camión que lo trasladará hasta el punto de inicio de un nuevo viaje por la ciudad subterránea.