

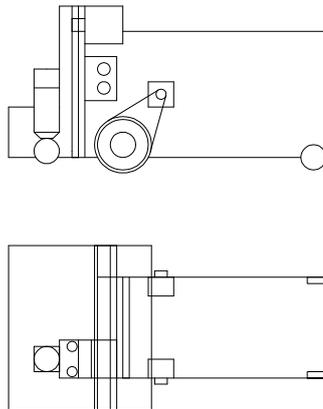
Proyecto piloto “Rally de reciclado”

1. Descripción general

Breve descripción

El robot se moverá aleatoriamente por el campo de juego recogiendo basura cuando tenga la oportunidad la introducirá en su lugar. En principio intentaremos adaptar el robot del año pasado para realizar estas funciones.

Croquis del robot



Estrategias seguidas por el robot

Seguirá un recorrido memorizado y en función de los obstáculos se variará su trayectoria.

2. Descripción técnica

- Se usarán motores paso a paso, controlados por un microprocesador independiente.
- Usará dos baterías de plomo.
- El mecanismo de recolección de basura todavía está por decidir.
- Memorizando las medidas del tablero y con movimientos precisos esperamos saber la posición en la que estamos en cada momento.
- La detección del robot adversario será con medidores de distancia a cierta altura, en ese caso si se detecta ejecuta una maniobra programada de evasión.
- El control se hace mediante unos microprocesadores programados en lenguaje C, encargados unos del control y otros de operaciones repetitivas sin decisión.

3. Organización

- El diseño y construcción se hace en conjunto en función de los medios disponibles.
- El material será de reciclado de diversos objetos.
- Financiación no hay, pero cada miembro del equipo aporta lo que puede.
- El equipo está formado por profesores, alumnos y antiguos alumnos del Centro Específico de F.P. de Palencia que estudian ingeniería en Valladolid y León.