

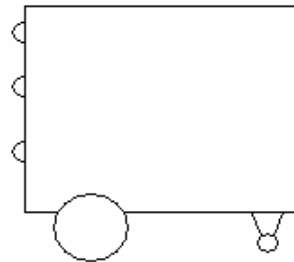
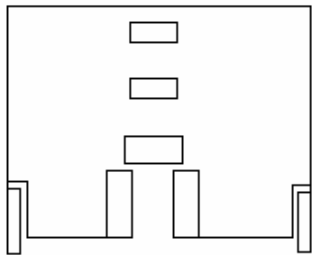
# Proyecto piloto “Rally de reciclado”

## 1.Descripción general

### Breve descripción

El robot tratará de coger y de expulsar los botes, botellas y pilas mediante unos rodillos giratorios.

### Croquis del robot



### Estrategias seguidas por el robot

El robot intentará coger el máximo de basura posible, hará una selección en su interior y depositará la basura en el lugar correspondiente.

## **2.Descripción técnica**

- 2.1. El movimiento del robot todavía no está decidido.  
Seguramente nos decantemos por unos motores pap o unos cc con encoders.
- 2.2. Las baterías serán de plomo, una o dos en función del consumo del robot.
- 2.3. En principio el robot se dedicará a coger tanta basura como sea posible.
- 2.4. La separación de basura se hará por tamaño principalmente.
- 2.5. Se pondrán sensores para detectar al robot contrincante y así evitar una posible colisión.

## **3.Organización**

- 3.1. El robot lo construiremos un grupo de estudiantes procedentes de distintas ciudades de Castilla y León, principalmente de León.