

# MADRID BOT 2010

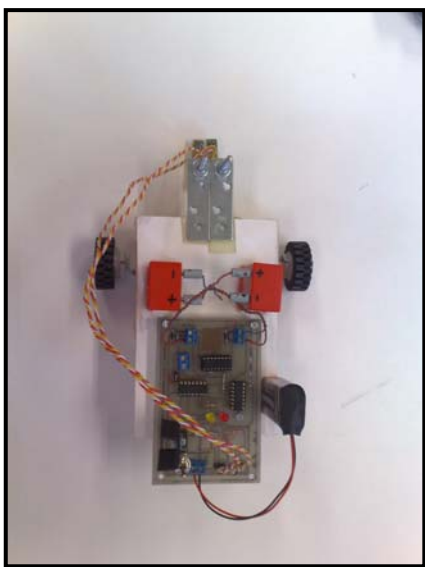
## “SPAIN-BOT”

Borja Muñoz Martín, José Maria González Gallego  
Borjamm1@yaho.es jose-maria-gonzalez@hotmail.com

IES Prado Santo Domingo

### Resumen

El robot que participara en madridbot 2010 es un robot velocista que será capas de seguir una línea negra gracias a dos sensores colocados en la parte delantera del robot rectificando la dirección del robot en función de la línea.



### 1. Introducción

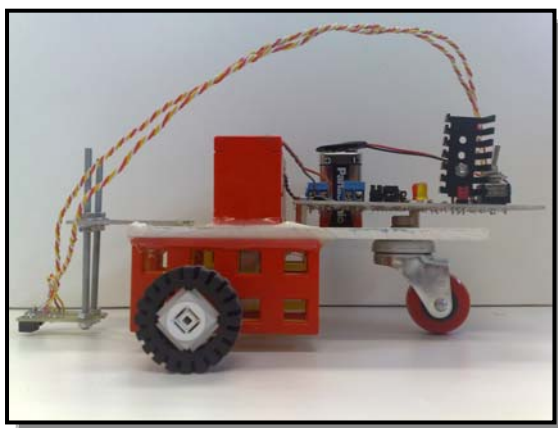
Nuestro robot esta construido sobre una plancha de un material muy ligero donde va montado una placa con todo el circuito lógico, los motores son de un juego de construcción, las ruedas serán CD-ROM, una rueda loca en la parte trasera del robot y en la parte delantera dos sensores CNY para seguir el trazo de la línea.

### 2. Parte mecánica y armadura del robot

El robot va sobre una plancha de un material muy ligero parecido al PVC, sobre ella aparte de la placa de circuito impreso can dos motores de un juego de construcción que irán alimentados a 9v.

El la parte de abajo del robot 4 piezas de sujeción de un juego de construcción sujetan los 2 ejes independiente de los motores, los cuales llevan unas ruedas dentadas que se encargan de transmitir el movimiento del motor a las ruedas que son CD-ROM.

En la parte trasera de la estructura una rueda loca para asentar el robot sobre el suelo.





## **6. Bibliografía**

[1] *Lógica Digital y Microprogramable*

Fernando Remiro Domínguez, Antonio Gil Padilla y

Luís

M. Cuesta García

Mc Graw Hill

[2] *Electrónica Digital*

Luís Cuesta García. Antonio Gil Padilla y Fernando

Remiro Domínguez

Mc Graw Hill