



Benemérita Universidad
Autónoma de Puebla



Facultad de Ciencias de la Computación

Laboratorio de Sistemas Robóticos SIRO

Reglamento Seguidor de Línea



Seguidor de Línea

Sección 1. Introducción

La competencia está basada en completar un circuito con un alto grado de dificultad en el menor tiempo posible.

Sección 2. Especificaciones del robot

- Las dimensiones del robot no podrán exceder 20 cm de ancho X 25 cm de largo de base, la altura del robot no está limitada. El peso máximo no está limitado.
- Los robots podrán ser de tipo diferencial, de tipo triciclo o tracción Ackerman.
- El accionamiento del robot se realizará de forma manual cuando se indique la salida. Los robots no pueden tener partes en movimiento (como las ruedas) antes de la señal de salida.
- Limitaciones:
 - ❖ Cada robot debe ser completamente autónomo a nivel de locomoción, muestreo y procesamiento. Motores, sensores, energía y procesamiento deben estar incorporados en el robot, debiendo éste tomar sus propias decisiones.
 - ❖ No se podrá dar ninguna instrucción directa o indirectamente al robot después de encenderlo, es decir, no se admite ningún sistema de comunicación con el robot.

Sección 3. Pista

- Lamina de MDF de 1.2 m x 2.4 m con fondo de color negro mate, la línea que conforma el circuito será realizada con cinta aislante color blanca de 19.05mm de grosor.
- La pista se compondrá por un conjunto de curvas y rectas.
- Se indicará el punto de inicio y la meta.

Sección 4. Desarrollo de la competencia

Este se dará a conocer antes de la competencia en función del número de participantes.