



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.