# Robot Rescatista “Baymax”

*Atondo Romo Lesley Sherline, Galindo Sandoval Benjamín, García Puga David y Rodríguez Corona Ernesto*

*Ingeniería en Mecatrónica*

*Universidad Tecnológica de Tijuana*

*Tijuana Baja California, México*

*28 de septiembre del 2022*

[0320127307@ut-tijuana.edu.mx](mailto:0320127307@ut-tijuana.edu.mx) [0320129239@ut-tijuana.edu.mx](mailto:0320129239@ut-tijuana.edu.mx)

[0320128351@ut-tijuana.edu.mx](mailto:0320128351@ut-tijuana.edu.mx) [0320127654@ut-tijuana.edu.mx](mailto:0320127654@ut-tijuana.edu.mx)

## *Abstract:*

## *Keywords: LabView, Sistema de visión, Arduino, Algoritmo.*

## Introducción

## Marco de referencia

### Descripción del problema

### Objetivo general y especifico

### Justificación

### Metodología

## Marco teórico

## Planeación

### Croquis situacional

### Cronograma de actividades

### Lista de materiales

+

## Desarrollo (Ejecución)

### Diseño mecánico

### Base

### Medidas de base

### Ensamble

### Diseño electrónico

El diseño electrónico cuenta con dos partes esenciales: Circuito de Mando y Circuito de Potencia.

Primero se muestra el circuito completo, que incluye la conexión entre ambas partes. Posteriormente se profundiza con cada circuito y su función dentro del robot.

### Circuito completo

### Circuito de mando

### Circuito de potencia

### Diseño de programación

### Algoritmo

### Código de Arduino

## Resultados (Monitoreo y control)

### Baymax (Imágenes)

## Conclusiones (Cierre)

### Atondo Romo Lesley Sherline

### Galindo Sandoval Galindo

### García Puga David

### Rodríguez Corona Ernesto

## Referencias