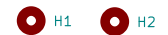
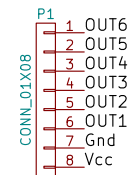
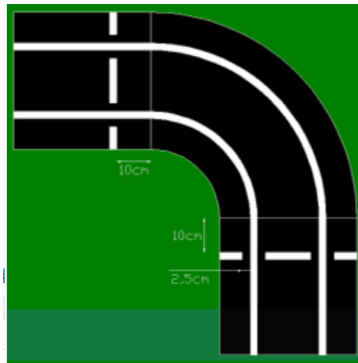


Artículo 6. Área de Competencia

El área de Competencia consta de un circuito de dos líneas blancas de 2cm ($\pm 0,3$ cm) de ancho sobre un fondo negro, con una separación mínima una de otra de 18cm. Estas líneas conforman un circuito cerrado, donde los robots participantes deben completar el recorrido cada uno siguiendo una de estas líneas. El ancho del circuito será de 40cm ($\pm 0,5$ cm), asegurando una distancia entre robots de 10cm. Este circuito tendrá una elevación con respecto al nivel del suelo en todo su recorrido. El circuito contará con curvas de un radio de curvatura mínimo de 30cm con una tolerancia del $\pm 10\%$ y todas tendrán un ángulo de peralte nulo. La superficie del circuito podrá contar con irregularidades, las mismas en caso de ser elevaciones tendrán una pendiente máxima de 20 grados. Habrá como mínimo 1m alrededor del circuito, el que seguirá vacío de cualquier obstáculo durante la competencia.

La pista contará con marcas antes y después de cada curva (Ver Figura 1). Las mismas serán de 2cm ($\pm 0,3$ cm) y se dispondrán en forma perpendicular y a 2,5cm de las líneas de recorrido y 10cm antes y después de cada curva. Estas marcas estarán en todas las curvas del circuito sin importar el radio de giro de las mismas.



E.E.S.T. N°5

Sheet: /

File: Sensor_Tatami_CNY70.sch

Title: Sensores seguidor de linea

Size: A4

Date: 2017-05-26

Rev: 0.1

KiCad E.D.A. kicad 4.0.7

Id: 1/1