

Título del proyecto	Rin Tin Tin (RTT)
Autor(a) /correo / carrera que cursa ó Lista que incluya a las personas integrantes del equipo / correo / carrera que cursa	Malcom Yamil Carrillo Quintero / <a href="mailto:mcarrilloq@unal.edu.co">mcarrilloq@unal.edu.co</a> / Ingeniería Mecatrónica Erick Santiago Alvarez Macías / <a href="mailto:eralvarezm@unal.edu.co">eralvarezm@unal.edu.co</a> / Ingeniería Electrónica Laura Mariana de Jesús García Garnica / <a href="mailto:lgarciagar@unal.edu.co">lgarciagar@unal.edu.co</a> / Ingeniería Mecatrónica
Resumen (de 200 a 250 palabras)	<p>Los robots de combate, o Battlebots, capturan un gran interés en las comunidades de tecnología y robótica por su emocionante naturaleza y complejidad técnica. Motivados por esto, nuestro equipo decidió construir un modelo de media fidelidad inspirado en el legendario Minotaur, un robot tipo Drum Spinner. Este diseño contará con un sistema de control a distancia utilizando una ESP32 Wroom 32 como el "cerebro" del robot. La ESP32 se conectará vía Bluetooth a una aplicación móvil que permitirá controlar la dirección del robot y activar el tambor de ataque.</p> <p>Para integrar todos los componentes electrónicos, el hardware del robot será ensamblado en una placa de circuito impreso o PCB diseñada específicamente por nuestro equipo. Esta PCB servirá como la base para conectar y gestionar los diferentes elementos del robot desde el chasis, asegurando un funcionamiento coordinado y eficiente. El modelo de media fidelidad nos permitirá probar y ajustar el diseño según nuestros requerimientos, para así poder entender de primera mano cómo funciona el modelo original. Este proyecto no solo pone a prueba nuestras habilidades en diseño y ensamblaje de PCBs, sino que también nos permite explorar la interacción entre hardware y software con la programación del microprocesador, en un contexto práctico y desafiante.</p>
Palabras clave	<ul style="list-style-type: none"> <li>• ESP32 Wroom 32</li> <li>• Battlebot</li> </ul>

- |  |  |
|--|--|
|  | <ul style="list-style-type: none"><li>• <b>Control a distancia</b></li><li>• <b>Diseño de PCB</b></li><li>• <b>Drum Spinner</b></li><li>• <b>Programación en microPython</b></li><li>• <b>Android</b></li><li>• <b>Bluetooth</b></li></ul> |
|--|--|