**Modelo Relacional Proyecto Taller de Base de Datos Concurso VEX.**

PK = Primary key → **primary\_key**

FK = Foreign key → **foreign\_key**

*Sedes* (**id\_sede**, nombre, direccion)

*Eventos* (**id\_evento**, fecha, hora\_inicial, hora\_final, **id\_sede**)

*Jurados* (**id\_evento, nombre\_jurado**, categoria)

*Jueces* (**id\_juez**, nombre\_juez, institución, nivel\_academico, **id\_evento,nombre\_jurado**)

*Instituciones* (**id\_evento, nombre\_institucion**, direccion)

*Asesores* (**id\_evento, nombre\_institucion, nombre\_asesor**, correo)

*Equipos* (**id\_evento, nombre\_institucion, nombre\_equipo**, categoría, **nombre\_asesor**)

*Integrantes* (**id\_evento, nombre\_institucion, nombre\_equipo, nombre\_integrante**, edad)

*Diseno* (**id\_diseno**, reg\_fechas, just\_de\_cam\_proto, diag\_img, ortog\_redacc, presentación, dis\_mod\_autodesk, ana\_elem, ensamble\_proto, modelo\_acorde\_robot, acorde\_robot, acorde\_simulacion, restricc\_mov, vid\_anim)

*Programacion* (**id\_programacion**, soft\_robotc, uso\_funciones, complejidad\_prog, just\_sec\_prog, estrc\_func\_aplicadas, depuración\_cod, creación\_cod\_mod, documentación, vinculación, declaración\_uso\_dep, vinculo\_joystick, eficiencia\_calib, habilidad\_joystick, respuesta\_mando, docu\_mod\_driver, demo\_15\_seg, no\_inconvenientes, demo\_objetivo, exp\_mod\_auto)

*Construccion* (**id\_construccion**, prototipo\_estetico, estructuras\_estables, sistemas, sensores, cableado, calculo\_implementacion, alcance\_robot, imp\_estc\_vex\_rob, mono\_core, análisis\_estructuras, relacion\_vel\_ang, tren\_engranes, centro\_gravedad, sist\_transmision, potencia, torque, velocidad)