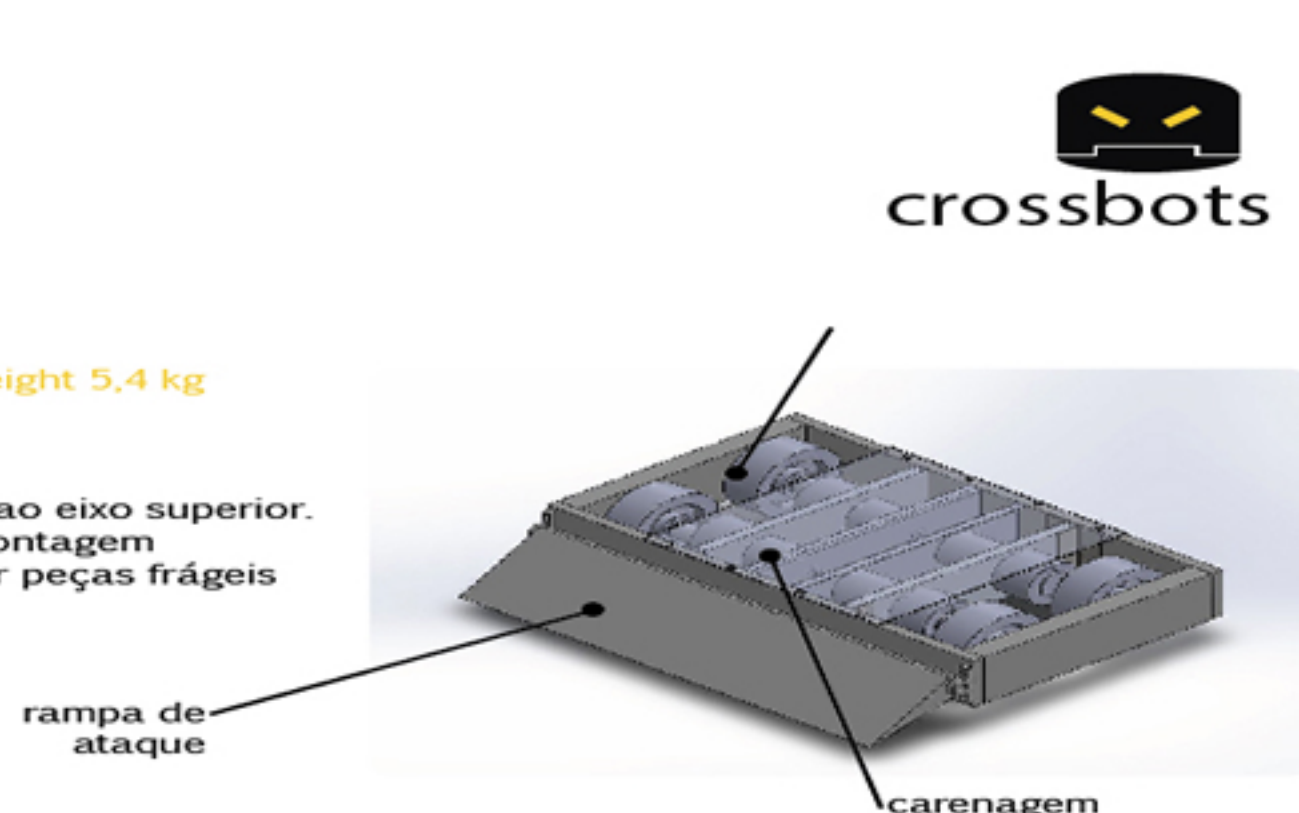


## Equipe Crossbots Robô de Combate Modelagem 3D

**Categoria de competição: hobbyweight 5,4 kg**  
- quatro motores;  
- arma: rampa de ataque;  
- baixo centro de gravidade;  
- mobilidade simétrica em relação ao eixo superior.  
Foi desenvolvido para facilitar a montagem e desmontagem, porém sem conter peças frágeis e facilmente arrancadas do robô

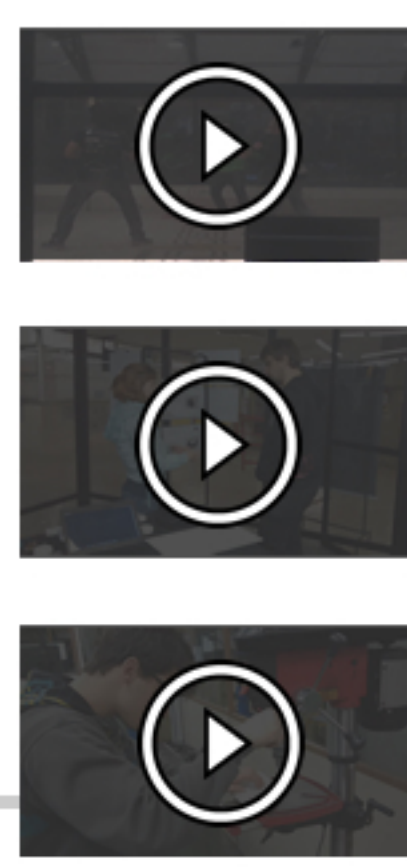


**UTFPR**  
UNIVERSIDADE TECNOLÓGICA FEDERAL DO PARANÁ

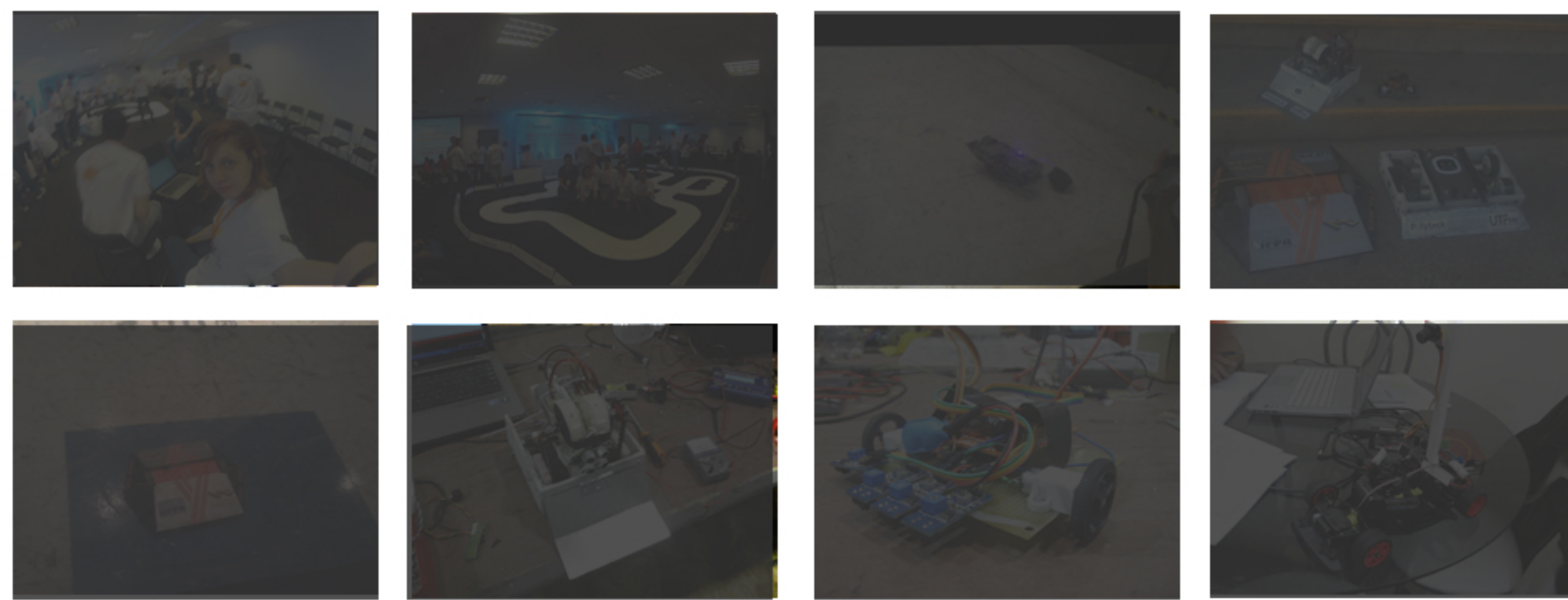
## Patrocinadores



## Videos



## Fotos



## Equipe



A equipe foi criada em 2010 pelo aluno e atual capitão da equipe Marcos Lavarda que, após observar a insatisfação dos alunos de Engenharia Eletrônica, o que levava a uma alta evasão do curso, tomou a iniciativa de fundar a equipe. Com o auxílio do professor Rubens Farias (Rubão) e dos departamentos da UTFPR desenvolveu projetos, buscou patrocínios e novos membros.

Apesar de todas as dificuldades a equipe seguiu em frente, atualmente, após 4 anos de batalha, conseguimos nosso espaço na universidade. Tal espaço é essencial para o desenvolvimento dos projetos já existentes, bem como o de novos projetos.

Além disso, a equipe Crossbots está classificada entre as 10 melhores da modalidade robô de combate Hobbyweight na Winter Challenge 2014, conquistamos o 7º lugar na modalidade sumô e nosso robô seguidor de linha apresentou melhora de 80% no tempo em que realiza o percurso de 19m, completando-o em menos de 30s.

Os membros da equipe possuem uma função principal em determinado projeto, apesar disso podem livremente ajudar em outras áreas e outros projetos, o que torna a equipe mais unida e eficiente. Os membros relatam que participar da Crossbots gerou um aumento na motivação em terminar o curso que escolheram e que não possuem dúvidas de que realmente gostam do que escolheram. Tal motivação vem do desenvolvimento de projetos multidisciplinares em grupo, o que gera queda na evasão dos cursos além de uma experiência enriquecedora para a vida pessoal e profissional dos membros da Crossbots.