

## **IDEAS Y PRINCIPIOS**

En este segundo año compitiendo en la categoría (Futuros ingenieros) hemos visualizado varios aspectos a seguir, para lograr un mayor desempeño y mayor fiabilidad a la hora de ejecutar dichas pruebas. Aquí te mostramos los principios fundamentales que a nosotros nos funcionaron para llegar al punto en el que estamos:

**-La fiabilidad es la base del éxito.**

**- Un gran código no puede sostener un mal diseño mecánico.**

**- Pequeño y preciso.**

**-Mantener la calma.**

## **IDEAS**

. En la ronda abierta optamos por ir lo mas pegado al limite exterior siendo así mas eficaz tanto con el centro fijo o el centro ajustable.

.Programamos diferentes tonos de los colores preestablecidos con diferentes ángulos de visión e iluminación.

.Cuidar la simetría e alineación entre ejes trasero y delantero.

.Se puede minimizar la interferencia de la luz del entorno durante la identificación de color mediante el uso de una fuente de luz regulada." Siempre y cuando el ángulo de incidencia de la luz se alinee con el ángulo de visión de la cámara, y claro que no debe ser perpendicular a la superficie del objeto, dado que el reflejo podría abarrotar el sensor de visión o cámara HuskyLens (Gravity) de la misma.

.Utilizar piezas prefabricadas de Lego para una mayor fiabilidad.

.Para reducir el tamaño de REXbot2.0 implementamos un segundo y tercer piso, condensando un centro de masa bajo.

## **Conclusión.**

Con estas ideas que tuvimos durante el desarrollo de nuestro proyecto logramos avanzar de manera eficiente y concisa durante los retos.