**SUMO**

Estudiantes: Daniel Cristancho & Daniela Buitrago Carrillo & Cristian Abril  
Docente: Camilo Andrés Camacho  
Fecha: Mayo 08 de 2019

*Resumen: Para este proyecto se debe diseñar un Robot Sumo para competición, este robot debe cumplir con ciertos requerimientos especificados más adelante.*

# MARCO TEÓRICO

# RECURSOS UTILIZADOS

## Software: QT, Atollic TrueStudio, STM32CubeMX, Git, GitHub, Altium.

## Hardware: 2 llantas minisumo blancas MEC-1060, MicroMotor CM/625 rpm 50:1, Sensor Infrarrojo SEN-0553, Sensor de Línea QTR-1A análogo.

# PROCEDIMIENTO

# CONCLUSIONES

# ANEXOS

1. Llantas mini sumo

<http://tdrobotica.co/tdrobotica-ruedas-minisumo-blanco/1060.html?search_query=llantas+mini+sumo&results=4>

1. Sensor de línea

<http://tdrobotica.co/sensor-de-linea-qtr-1a-analogo-x2/175.html?search_query=SENSOR+DE+LINEA&results=63>

1. Sensor infrarrojo

<http://tdrobotica.co/sensor-infrarrojo-sharp-analogo-10-150cm/159.html?search_query=sensor+infrarrojo&results=24>

1. MicroMotor

<http://tdrobotica.co/micromotor-hp-50111-kg-cm625-rpm/106.html>