**Analisis de problema**

El inconveniente por el que se decidió hacer el proyecto del Robot Sumo radica en que, al final del curso, se llevará a cabo un torneo en el que todos los estudiantes de cuarto año participarán. Este evento tiene como objetivo fomentar la creatividad, la ingeniería y el trabajo en equipo, desafiando a los estudiantes a diseñar y construir robots sumo que puedan competir entre sí.

Vimos esta competencia como una excelente oportunidad para representar a nuestra clase, 4°4, y demostrar nuestras habilidades técnicas y de resolución de problemas. Además, el proyecto nos permitirá aplicar los conocimientos adquiridos a lo largo del año en áreas como la programación, la electrónica y la mecánica. Esta experiencia no solo nos da la oportunidad de ser creativos, sino también de aprender a trabajar en equipo para lograr una meta común, mientras enfrentamos desafíos técnicos reales.





**EPS**

| Entrada | Proceso | Salida |
| --- | --- | --- |
|  |  |  |
| sensor de sonido  hc-sr04 | determina la posición del enemigo en base a la intensidad de este. | si el enemigo se encuentra cerca lo cataloga como posible enemigo y determina si accionar el ataque dependiendo si se mueve o no |
| sensor infrarrojo  ky-033 con tcrt 5k | define si se mantiene en el ring o fue noqueado | si esta apunto de salirse intenta reubicarse para mantenerse en el ring |
| sensor de movimiento PIR | detecta si el objeto que encontró mediante el sonido se mueve o no | en el caso de que el objeto está en movimiento lo fija como enemigo y acciona el ataque |

quiero mis rastas o…

