

Equipo: Golden Emmet

Integrantes y roles:

- **Matías Montelongo:** encargado de electrónica (sensores, control y programación).
- **David Alcocer:** encargado de mecánica (chasis, tracción y montaje).
- **Omar Gómez:** encargado en pista (calibración, pruebas y estrategia de combate).

Misión del robot:

Crear un mini-sumo autónomo preciso, rápido y fuerte, capaz de detectar al oponente con sensores IR, atacarlo con potencia controlada y mantenerse dentro del dohyo mediante una respuesta rápida al borde.

Metas técnicas:

- Cumplir con las dimensiones 10×10 cm y peso máximo de 500 g.
- Detectar al rival y atacar en menos de 0.2 s.
- Escapar del borde en menos de 0.12 s.
- Mantener alta tracción y estabilidad.
- Control mediante Arduino Nano y sensores IR calibrados automáticamente.
- Sistema confiable, reactivo y optimizado para ganar combates.

Primer boceto / inspiración (obtenido en GrabCAD)

