

Expotrónica 2025

Prototipo: Tyson

Integrantes del equipo: Christopher Fabián Burguete Gordillo, Miguel Iván Palma Gutiérrez y Oscar Adrian Moreno Vázquez

Este proyecto consiste en el diseño y construcción de un robot de combate categoría Mini Sumo, tiene un tamaño máximo de 10x10 y un peso límite de 500 gramos. El robot cuenta con una cuña para levantar y desestabilizar al oponente, impulsada por motores de alto torque y ruedas de gran adherencia para maximizar la fuerza de empuje. El robot opera por base a un control conectado por Bluetooth en nuestro celular, con el objetivo de controlar los movimientos del robot para que pueda empujar a los rivales y que no se salga del cuadro.

Materiales

Componente	Cantidad	Descripción
Microcontrolador	1	Arduino Nano v3.0
Motores	2	Pololu N20 (500-1000 RPM)
Ruedas	2	Ruedas de silicona de alto agarre
Driver Motor	1	Módulo TB6612FNG
Chasis	1	Impresión 3D o corte láser
Batería	1	9V