

 **Actualizado 11 septiembre 2017**

 (se agrego tabla para insertar recibo de pago)

**Reporte Técnico**

El presente reporte deberá subirse a la plataforma ( ) en la fecha límite que marca la convocatoria.

|  |
| --- |
| Institución: |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Categoría: | Nombre de Prototipo: | Num Registro: |
|  |  |  |
| Nivel: | Nombre de equipo: | Sede: |
|  |  |  |
| Asesor: | Integrantes de equipo: | Fecha: |
|  |  |  |

**Especificaciones Mecánicas**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Número de ruedas | Tipo de Locomoción | Material  |
| Mencionar la cantidad de rodamientos del robot. | La locomoción puede ser:Diferencial, síncrona, triciclo, Ackerman, Omnidireccional, cintas de desplazamiento y Patas. Para más información visite: http://www.esi2.us.es/~vivas/ayr2iaei/LOC\_MOV.pdf | Menciona del material que está conformado en su mayoría.Especifica el tipo de metal, plástico, etc. |

**Especificaciones Eléctricas**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Motores | Baterías | Comentarios |
|

|  |
| --- |
| Cantidad: |
| ¿Cuántos? |
| Tipo: |
| Señala el tipo de tecnología de tus motores (Con o sin escobillas) |
| Caja de engranes: |
| Si tu robot utiliza alguna reducción mecánica con engranes escribe el tipo de material del cual está hecha. (Plástico, metal, etc.) |

 |

|  |
| --- |
| Tipo de baterías: |
| Indica el tipo de baterías con las cuales trabaje el robot, en caso de ser recargables especifica el tipo de tecnología, por ejemplo: “Polímero de litio, Iones de Litio, NiMh, etc.” |
| Voltaje: |
| Por lo general los proveedores de baterías indican el voltaje nominal. (1.5V, 3.7V, 7.4V, etc.) |
| Corriente: |
| Para los robots con baterías recargables es necesario mencionar el valor nominal de corriente. |

 |  |

**Especificaciones Electrónicas**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Sensores | Procesamiento | Comentarios |
|

|  |
| --- |
| Cantidad: |
| ¿Cuántos sensores tiene en total tu robot? |
| Tipo: |
| Señala qué tipo de sensores usas para la detección de obstáculos, detección de línea o borde, posición, orientación, aceleración, etc. |

 |

|  |
| --- |
| Tipo: |
| 1.- Menciona el tipo de controlador electrónico (Microcontrolador, DSP, FPGA, Microcomputadora, Logica combinacional, etc).2.- Selaña marca y modelo |
| Programación: |
| 1- ¿Qué lenguaje de programación usas para el procesador de tu robot?2- ¿Qué entorno de programación empleas (programa)? |

 |  |

**Evidencias**

|  |
| --- |
| Fotografía del Robot |
| En esta sección te recomendamos agregar fotografía del prototipo terminado  |
| Fotografía 2 |
| Incluir Foto de los integrantes del equipo  |
| Recibo de Pago o Carta Beca  |
| Incluir la Ficha de Deposito, comprobante de pago o transferencia |

|  |
| --- |
| **Insertar las credenciales vigentes de los participantes** |
| Integrante 1 (capitán) |
| Integrante 2 |
| Integrante 3 ( solo en categorías donde aplica) |

PD La información solicitada es con el ánimo de apoyar el desarrollo de prototipos, crear un historial del Robot, que permita dar seguimiento y documentar los logros que este vaya registrando durante los eventos de Robomatrix e Internacionales haciendo más seguras y justos las competiciones

Equipo que no presente el reporte como se solicita no podrá concursar en Robomatrix.

Orden y Progreso en Robótica.