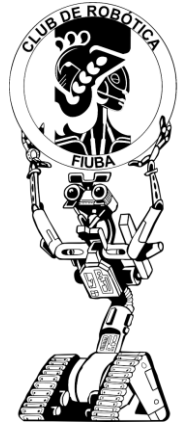


Competencia de robótica

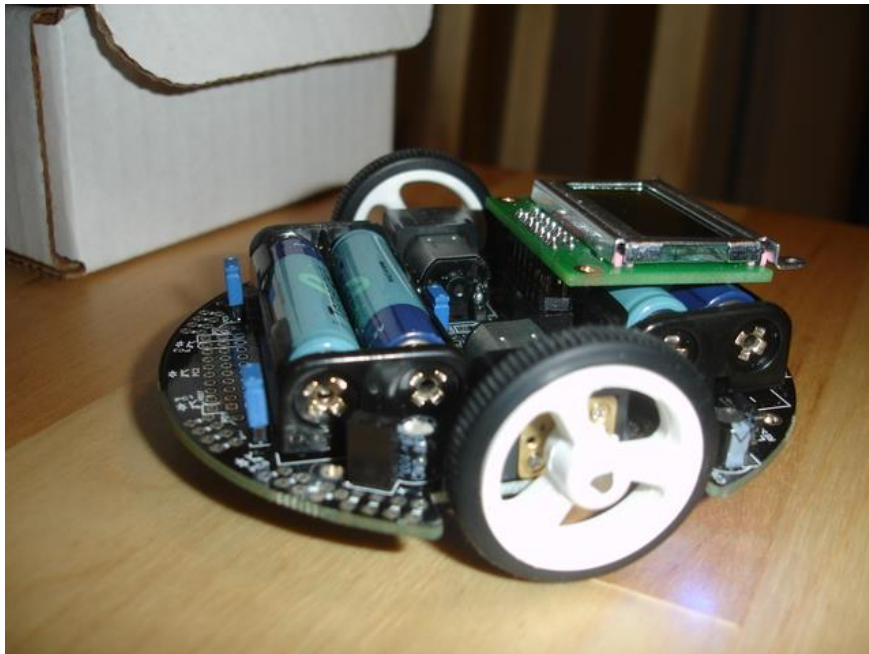
JOHNNY 5

~2015~



Categoría: **Velocista**

Nombre robot: **Harry**



Institución: **Escuela ORT, sede Almagro**

Mariano Fouiller (mfouiller@ort.edu.ar)

Mecánica

Diámetro: 9,4 cm

Altura: 3,2 cm

Peso : 83 g

Electrónica

Microcontrolador: ATmega 328P

Procesador de los motores: TB6612FNG

Energía: 4 batteries AAA

5 sensores de piso

Pantalla LCD de 8x2

3 botones

Motores: Micro Metal Gearmotors

Funcionamiento Básico

Cuando los sensores del centro ven blanco, ambos motores avanzan. Si los sensores de algún lado ven blanco, solo el motor del lado opuesto avanza .

Circuitos esquemáticos

