

# Bat Bot

Escuela Técnica ORT, sede Almagro



## Mecánica

- Dimensiones: 10 x 9cm. Altura 6.5cm
- Ruedas de 4cm de diámetro.
- Estructura: alto impacto 5x9cm.
- 4 motores Tracción diferencial.
- Peso: 490 gramos.

### Armado

### Base

La base es una pieza de alto impacto, a la cual se le adhiere todas las cosas con tornillos y tuercas.

### Pesos

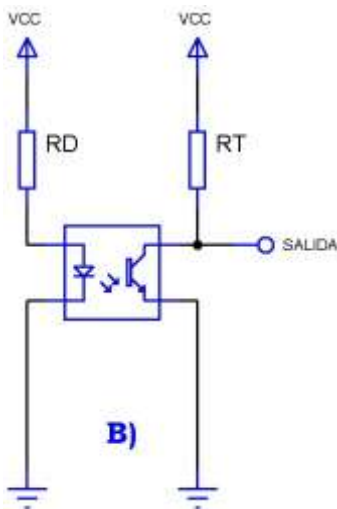


Creemos que lo mejor es que el robot pese 500 gramos. Para eso cortamos muchas planchas de metal, para alcanzar el peso justo. Hicimos muchas livianas, porque creemos que son mejores que una grande pesada, para si es necesario agregarle algo, se pueda fácilmente controlar el peso sacando o agregando planchas hasta que vuelva a pesar 500 gramos.

## Electrónica

- Orangutan SV-328 Robot Controller
- 1 sensor infrarrojo CNY70.

### Sensor del piso.



Cuando el sensor ve blanco me entrega un 0 y un 1 para negro.

### Comportamiento.

Como no posee sensores de proximidad, su táctica es girar 90° y atacar, luego de que llega a la línea blanca, recorre el tatami aleatoriamente.

## Componentes y precios

**Costo total: \$830**

### Orangutan SV-328 Robot Controller (\$350)



<http://www.pololu.com/catalog/product/1227>

### Micro Motores 150:1 (\$340)



<http://www.pololu.com/catalog/product/1098>

### Soporte para motores (\$52)



<http://www.pololu.com/catalog/product/1089>

### Ruedas (\$74)



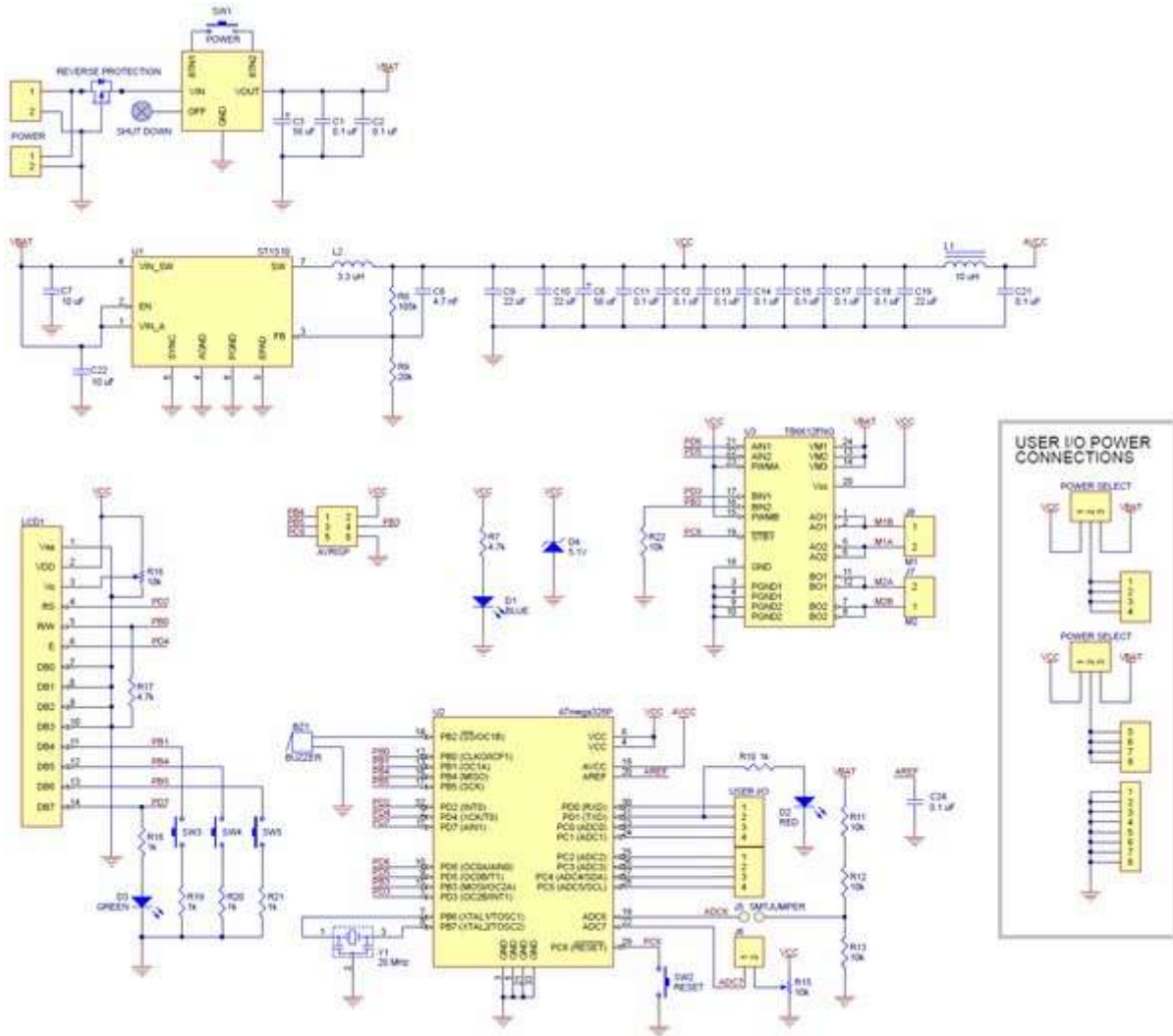
<http://www.pololu.com/catalog/product/1420>

### Bateria 9V (\$13)



# Circuitos Esquemáticos

## Placa Principal



## Código fuente

Lamentablemente perdido temporalmente.