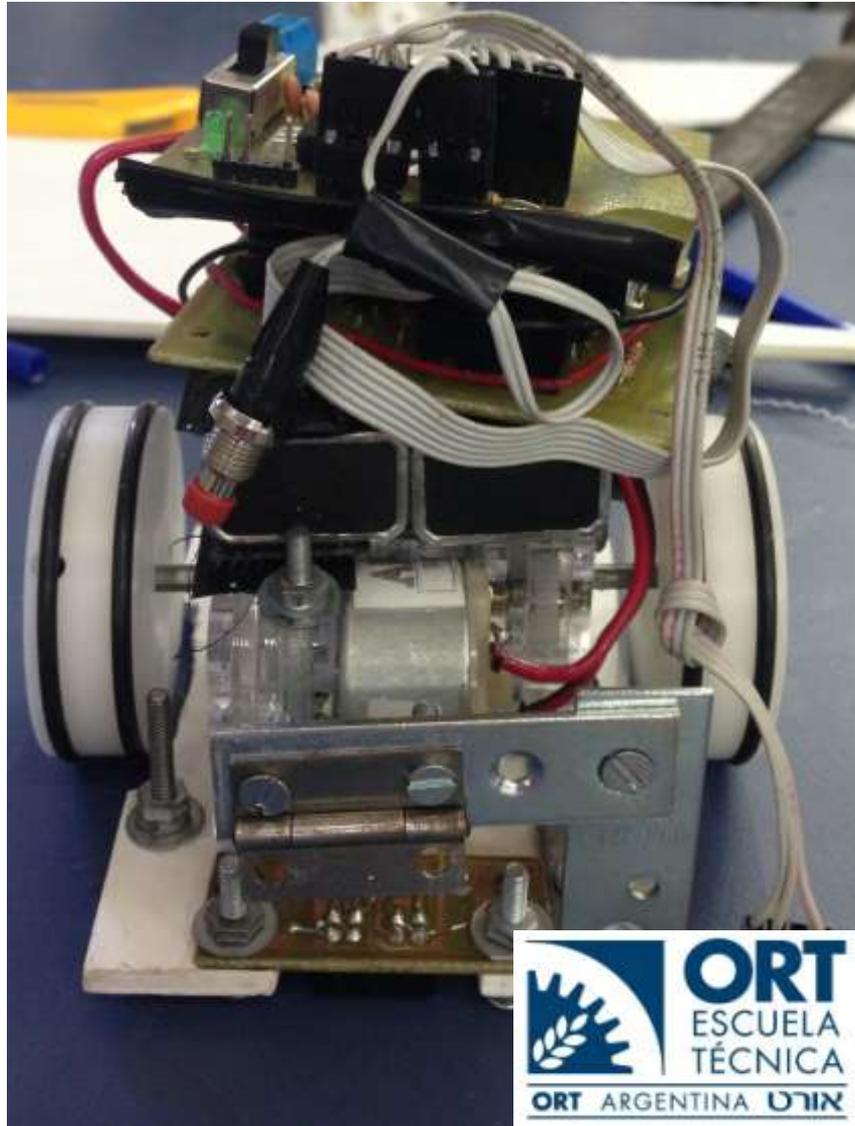


Escuela Técnica ORT, sede Almagro

## Juan K-R



- **Dimensiones:** 9 X 9cm. Altura 10,5cm
- **Ruedas:** 50mm de diámetro
- **Estructura:** dos plaquetas de circuito impreso (6,5 x 5,5 cm)
- **Tracción diferencial:** dos motores en la parte posterior
- **Punto de apoyo:** dos tornillos
- **Peso:** XX gramos

## **ELECTRÓNICA**

- **Micro controlador PIC16F628A**
- **Driver de motores marca APyS modelo SP4-200**
- **Regulador lineal 9V (522)**
- **2 Sensores de luz y 1 de ultrasonido**

## **FUNCIONAMIENTOS BÁSICOS**

**Al prender el robot se hace un testeo de los sensores, después para arrancar el robot se tiene que apretar el pulsador y esperar 5 segundos y hay empezara a moverse, y a buscar a su oponente con el sensor de ultra sonido, si llegase a encontrarlo y ira de frente contra el. En el caso que el segundo robot se mueva y el robot llegase a sensar con los sensores de luz, parara e ira para atrás unos pocos segundos y empezara todo el comando nuevo.**

## **COMPONENTES Y PRECIOS**