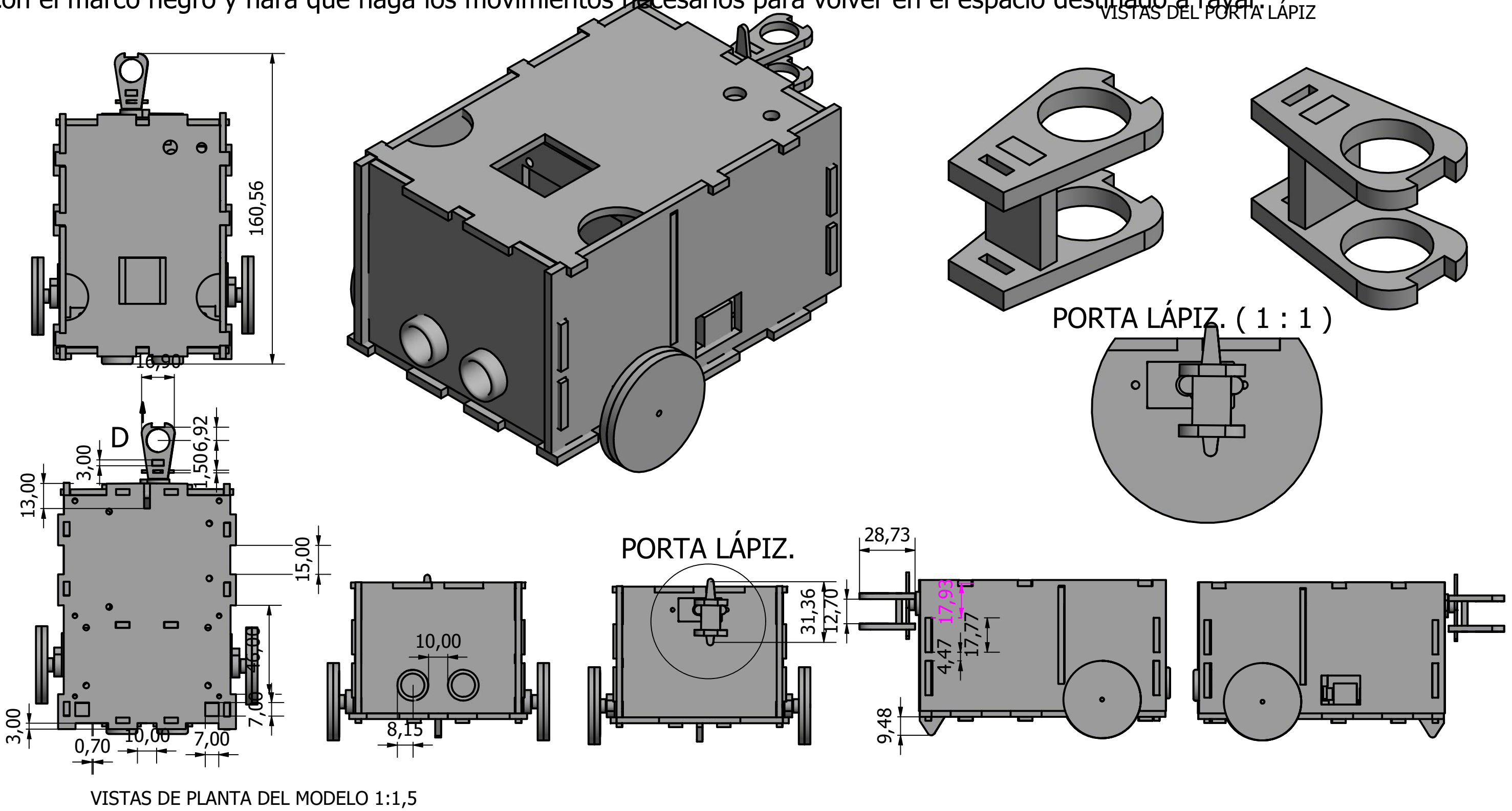
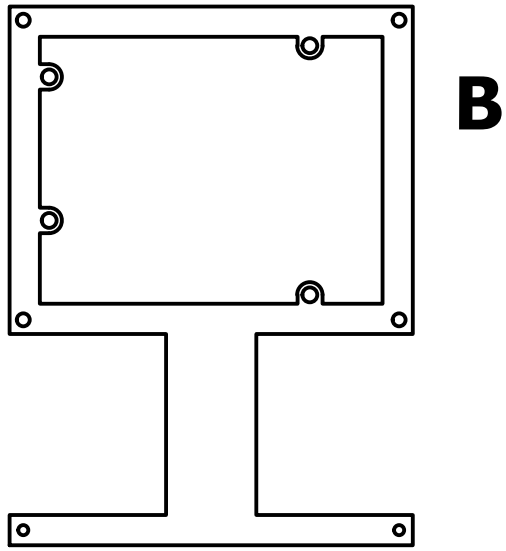


El robot de dibujo consta de 3 puntos de apoyo: dos son sus ruedas delanteras y el tercero es una quilla o aleta que le da nivel a el resto del robot.

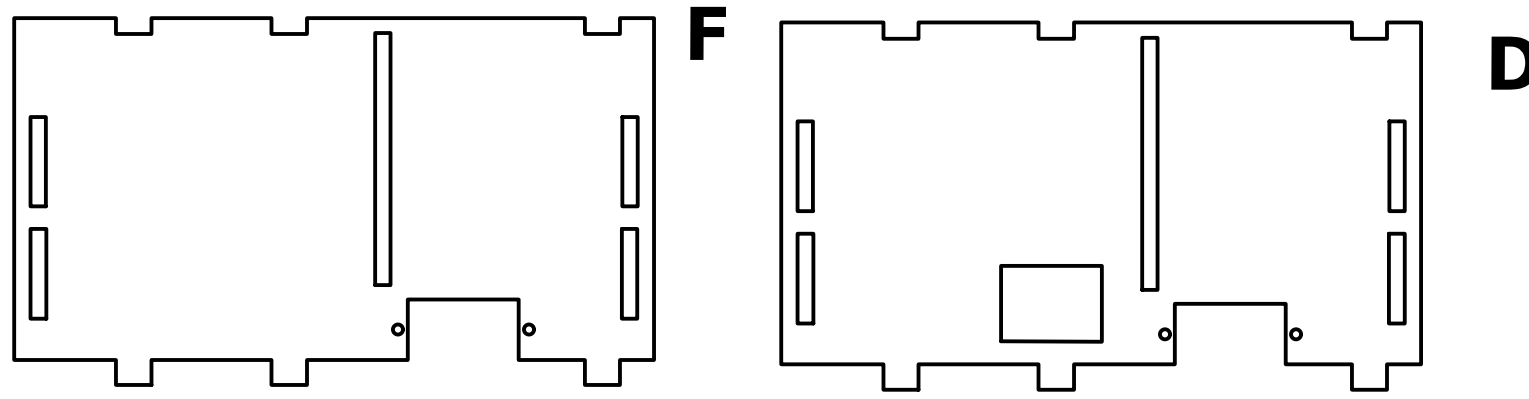
No es una unidad fija donde solo se mueve el cabezal y el resto soporta la superficie a utilizar sino que todo el robot se desplaza por la superficie, que en este caso tendrá un marco negro delimitándola.

Utiliza dos sistemas de sensores: ultrasonido e infrarrojo. El primero para poder guiar poniéndole un objeto enfrente haciendo que el robot se aproxime. El segundo es para que el robot no se salga del marco, los sensores harán que este se detenga al encontrarse con el marco negro y hará que haga los movimientos necesarios para volver en el espacio destinado a rayar.

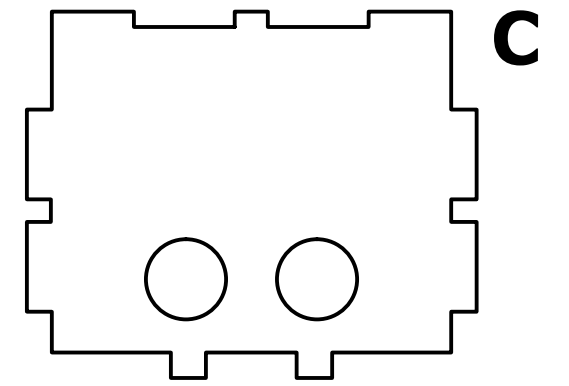




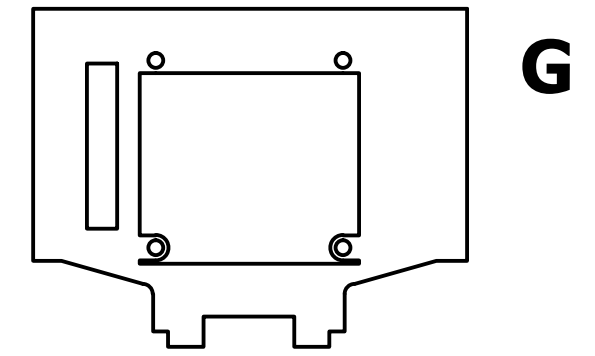
PIEZA DE APOYO DEL ARDUINO.



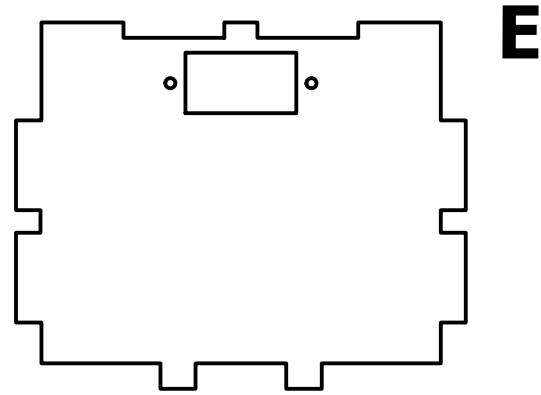
PIEZAS LATERALES, UNA DE ELLAS TIENE UNA PERFORACIÓN PARA EL CONECTOR USB DEL ARDUINO



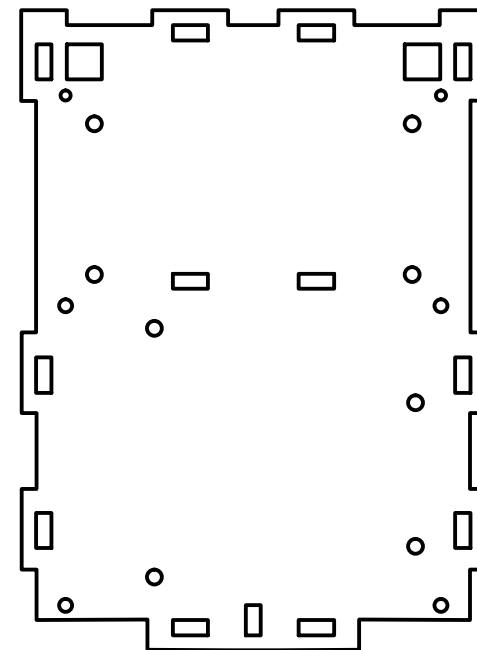
FRENTE. LOS AGUJEROS SON LA ENTRADA DEL SENSOR DE ULTRASONIDO



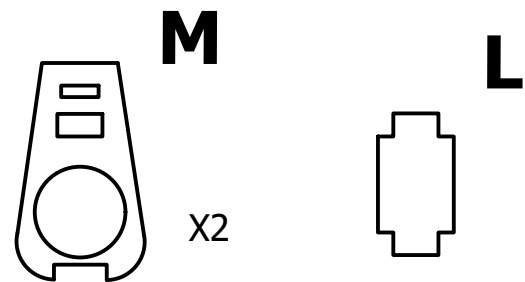
PIEZA DEL PUENTE H, LA PERFORACIÓN ES PARA EL PASO DEL CABLEADO.



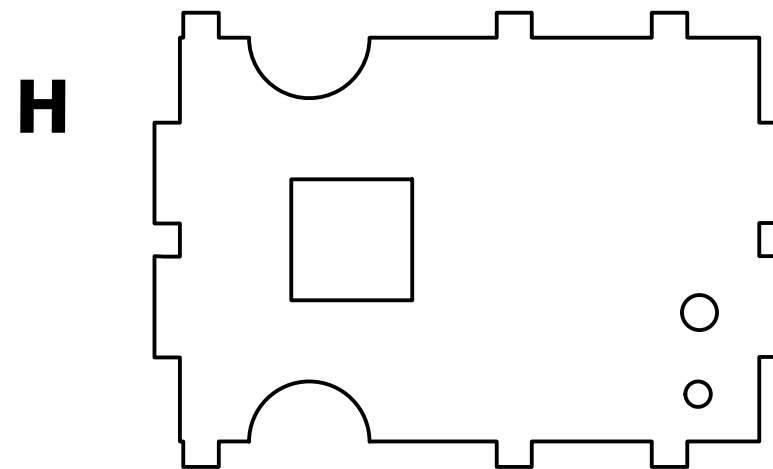
COMPONENTES estructurales escala 1:1,5



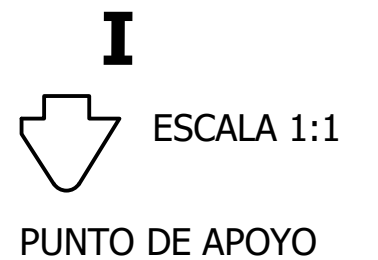
BASE. TODAS PIEZAS SE ENGARZAN EN ELLA A ESCEPCIÓN DEL PORTA LÁPIZ, LA TAPA Y LA RUEDAS.



COMPONENTES PORTA LÁPIZ ESCALA 1:1

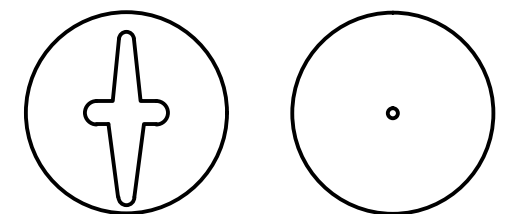


TAPA DEL ROBOT CON VENTANA PARA EL DISIPADOR DE CALOR Y PERFORACIONES PARA EL INTERRUPTOR Y ENTRADA DE CABLES.



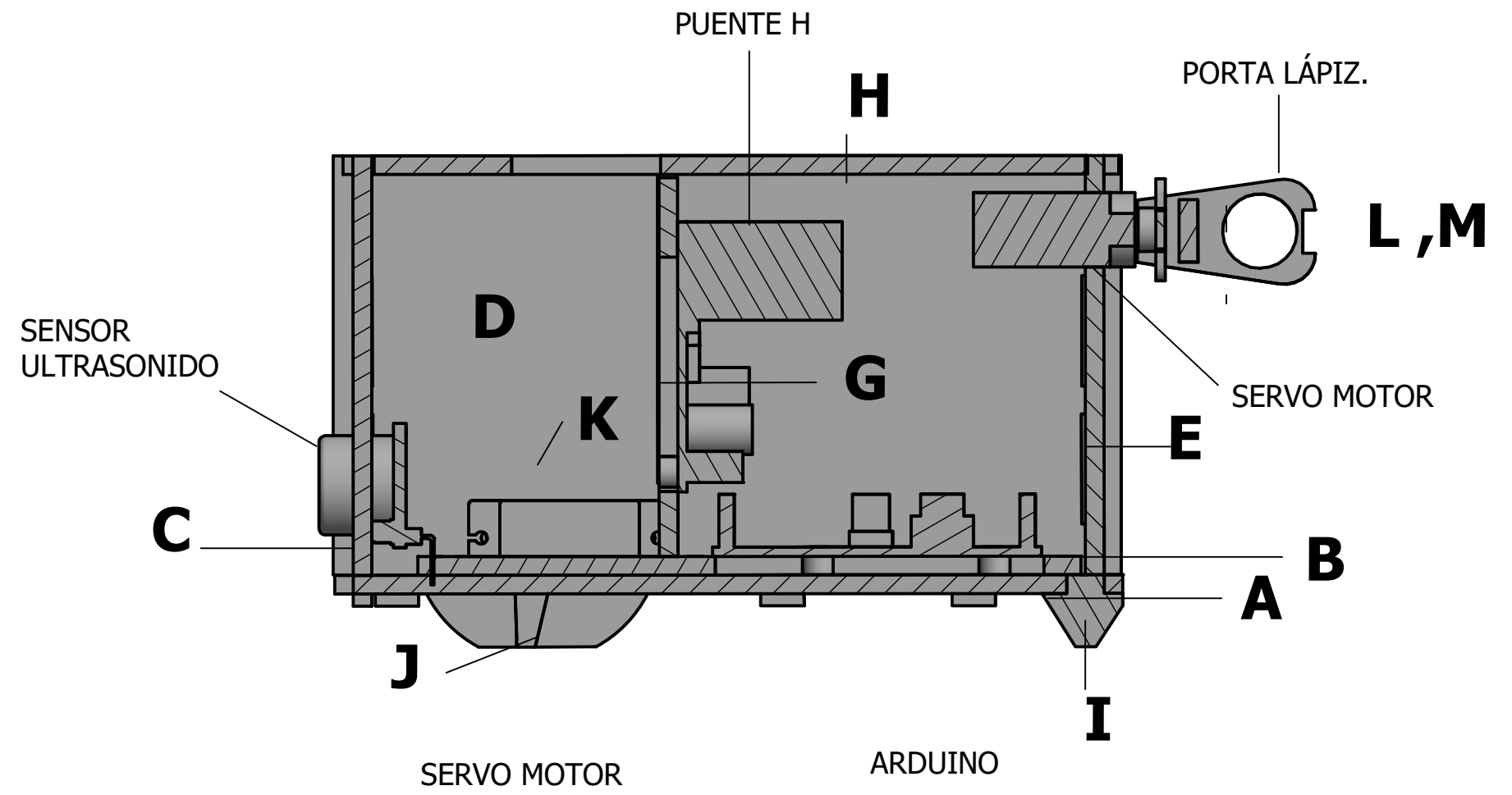
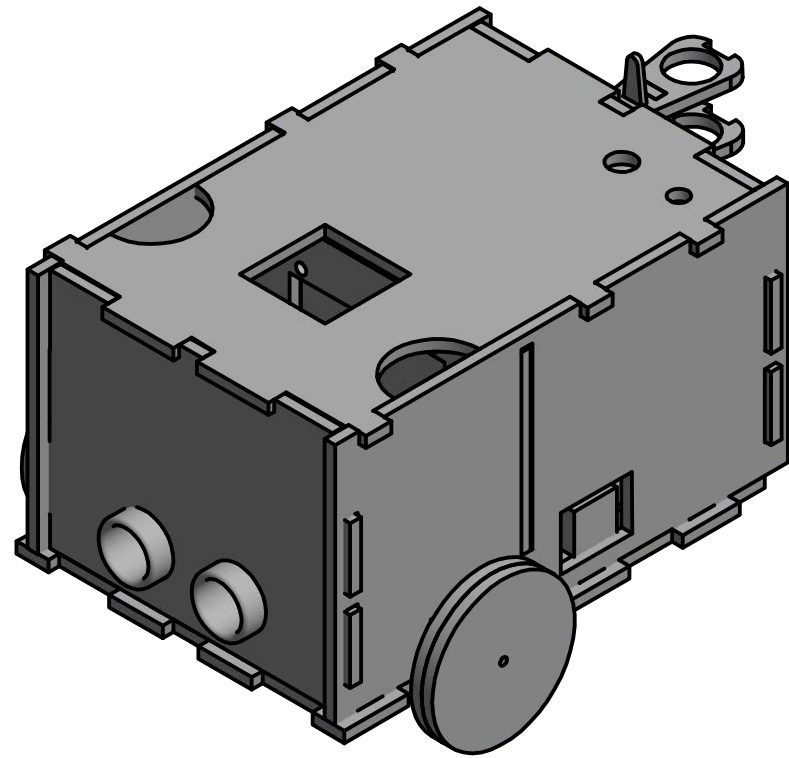
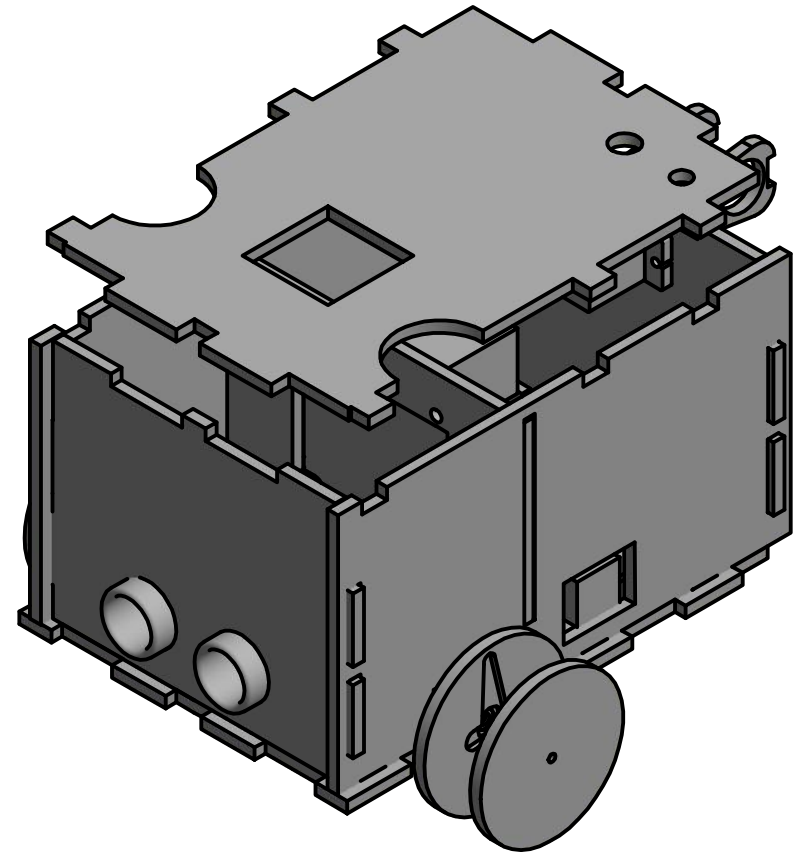
PUNTO DE APOYO

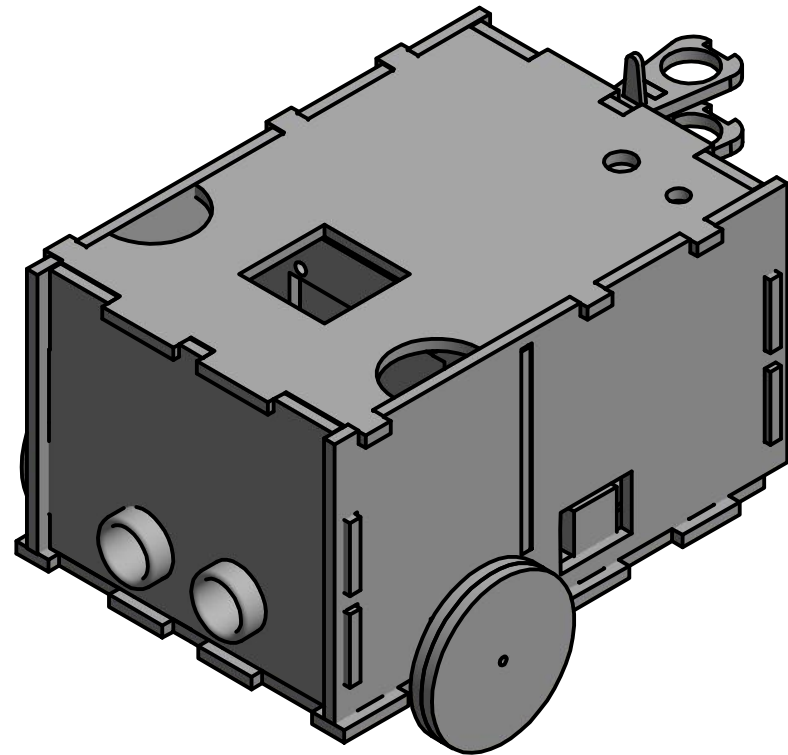
J.1 TIENE PERFORADO LA FORMA DE LAS HÉLICES DEL SERVOMOTOR PARA DARLE ASÍ MAYOR FIJACIÓN A LAS RUEDAS CON EL RESTO DEL ROBOT. **J.2** TAPA LA HÉLICE Y LE AÑADE SUPERFICIE DE CONTACTO A LAS RUEDAS.



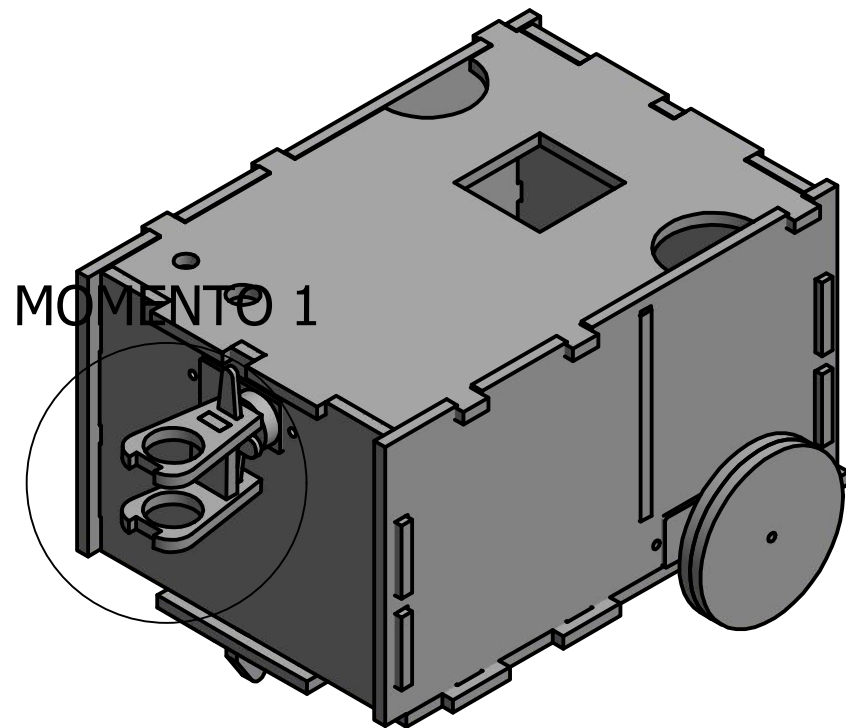
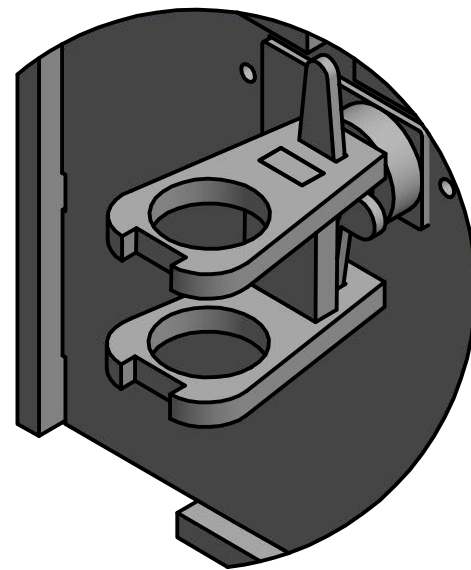
J.1 Y J.2

EL RESTO DE LAS PIEZAS ESTÁN EN 1:1,5

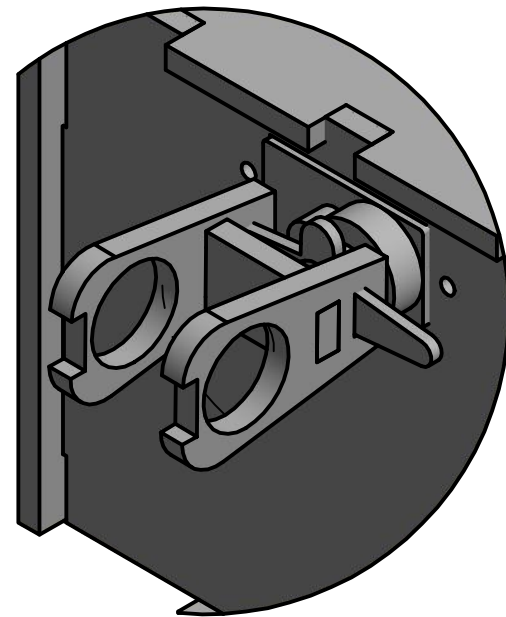




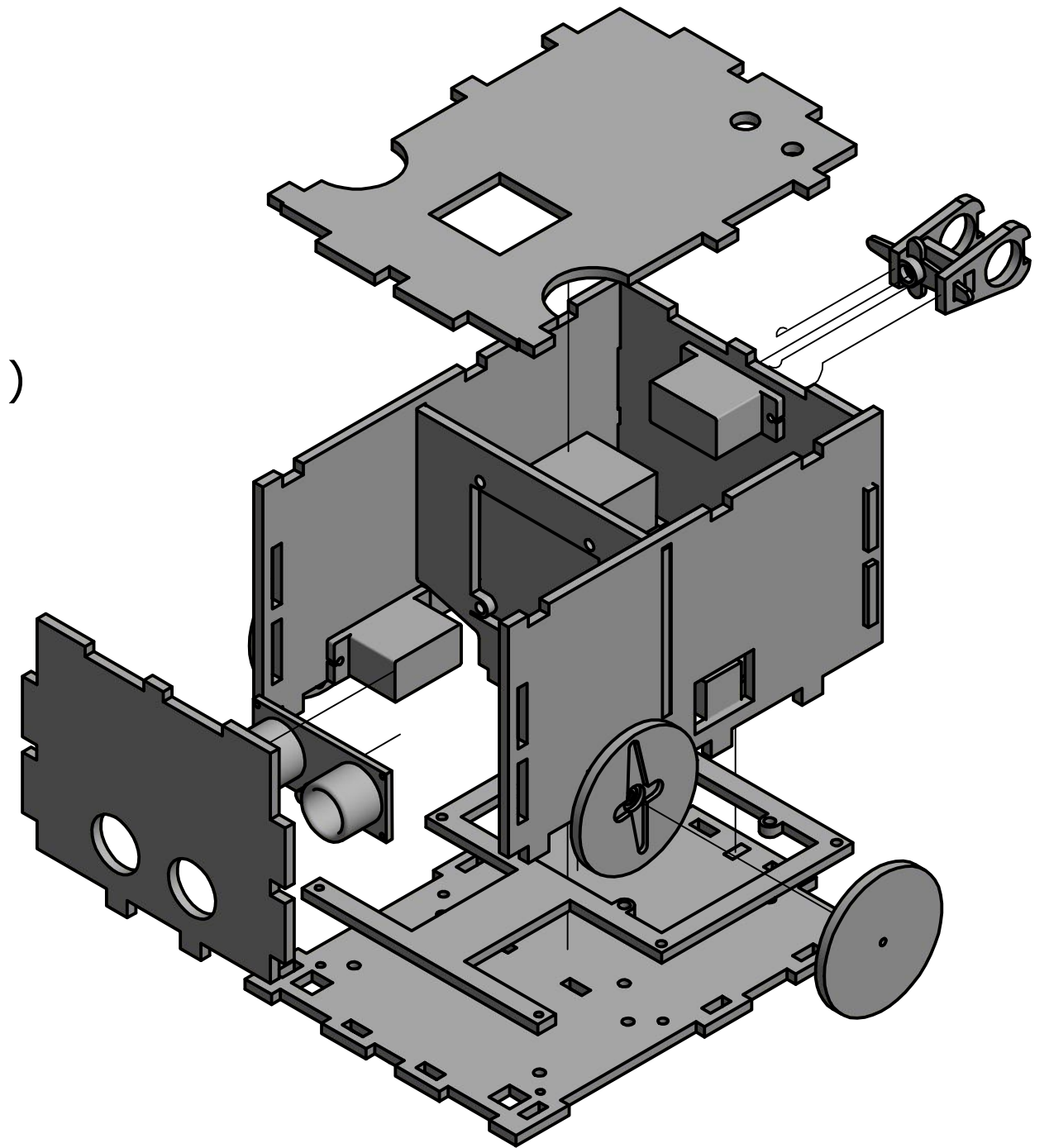
MOMENTO 1 (1,33 : 1)

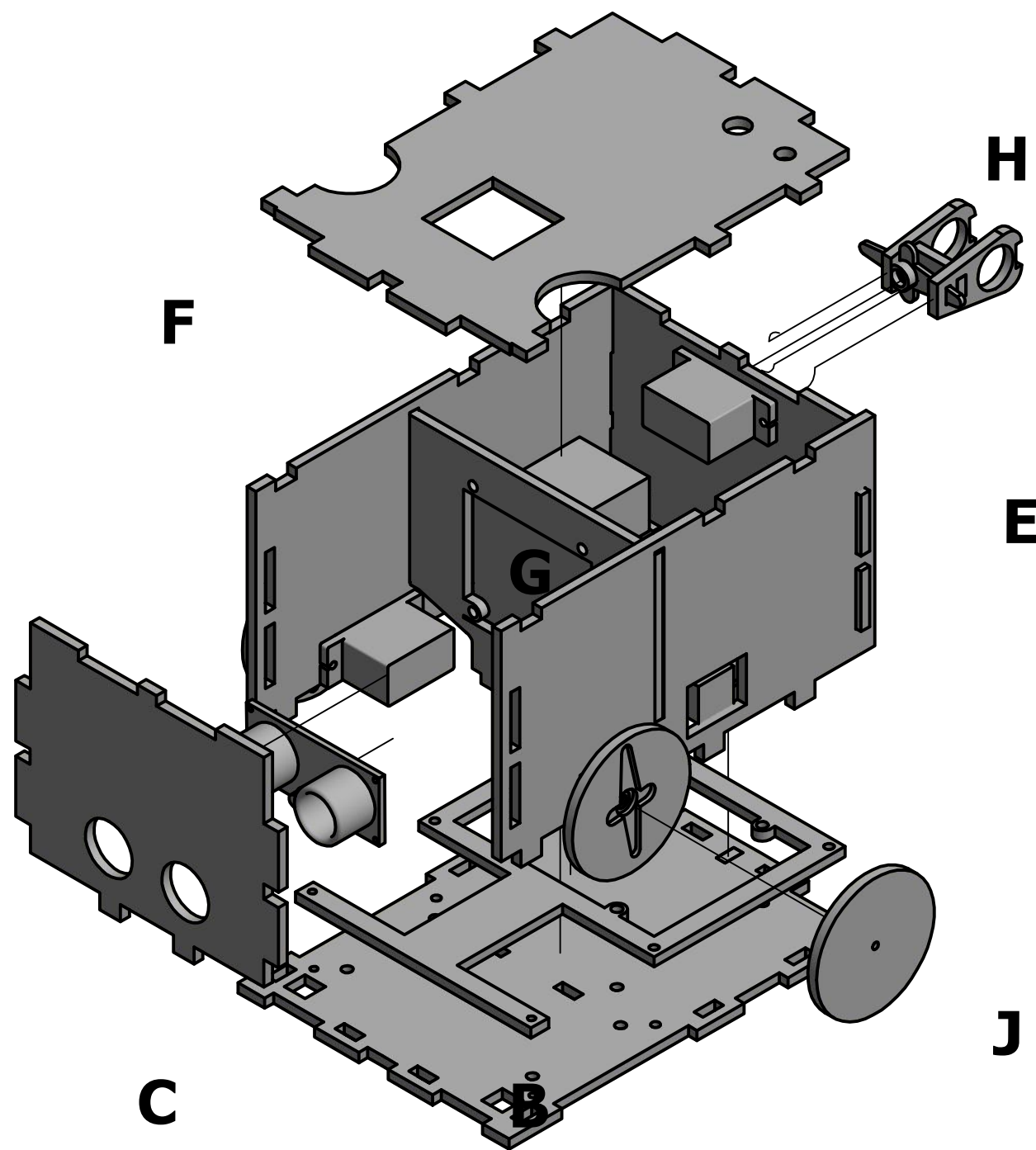


MOMENTO 1

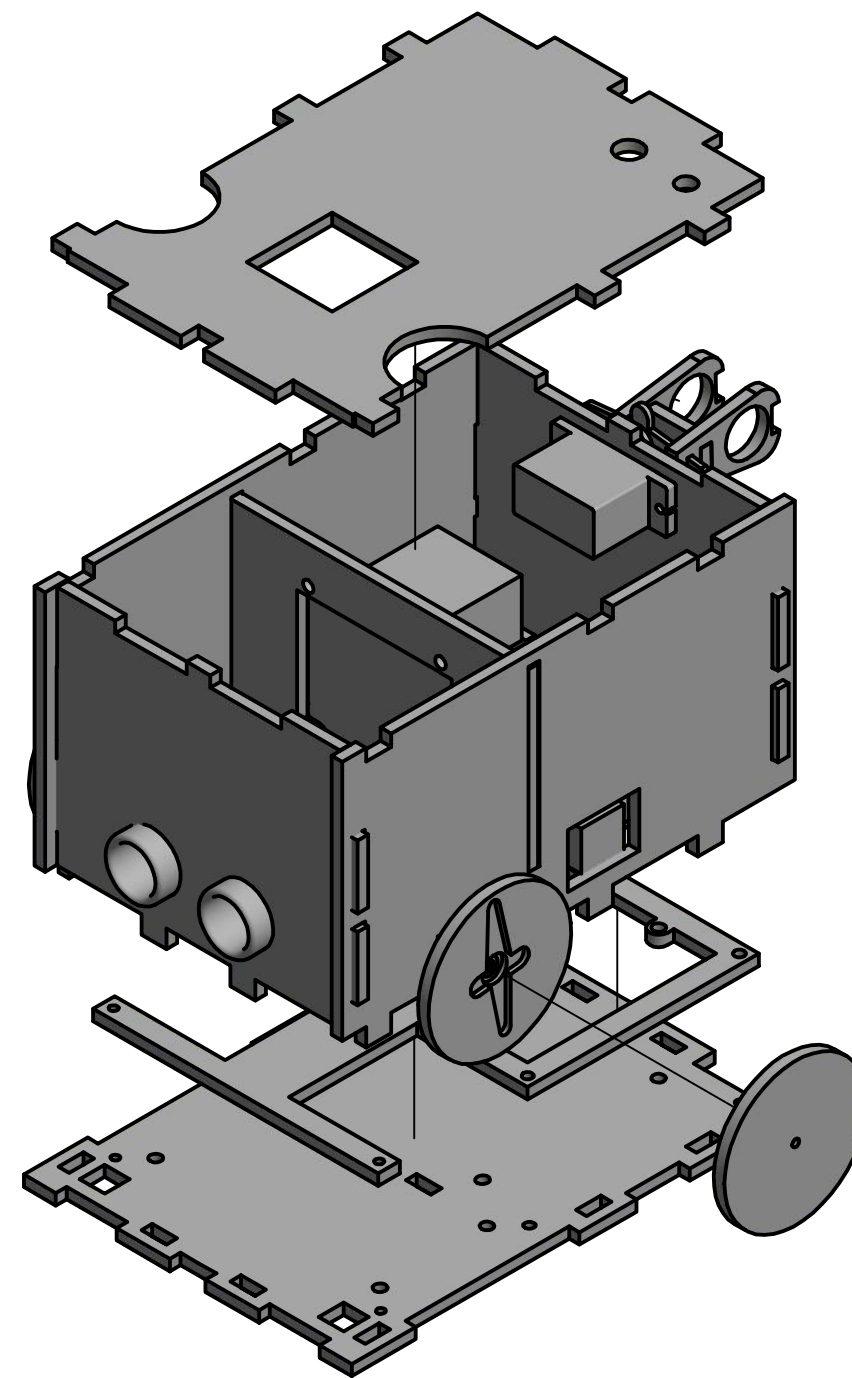


MOMENTO 2 (1,33 : 1)





L y M



D

A

El arduino se fija a **B** y a **A**.
 En **A** se posicionan los sensores infrarrojos.
 El sensor de ultrasonido y el servomotor se fijan en **C** y **E** respectivamente.
 Los servomotores se instalan en **E** y **F**.
 Se ensamblan **C,E,G,F** y **D** para luego encajarse en **A**.
 ya con la estructura armada se instalan **J.1, J.2, L** y **M**.
H cierra la estructura y alberga la fuente de poder que alimenta los motores, arduino y el puente h. La fuente de poder queda expuesta para evitar sobrecalentamientos. Es una batería de dron de 3 celdas.

