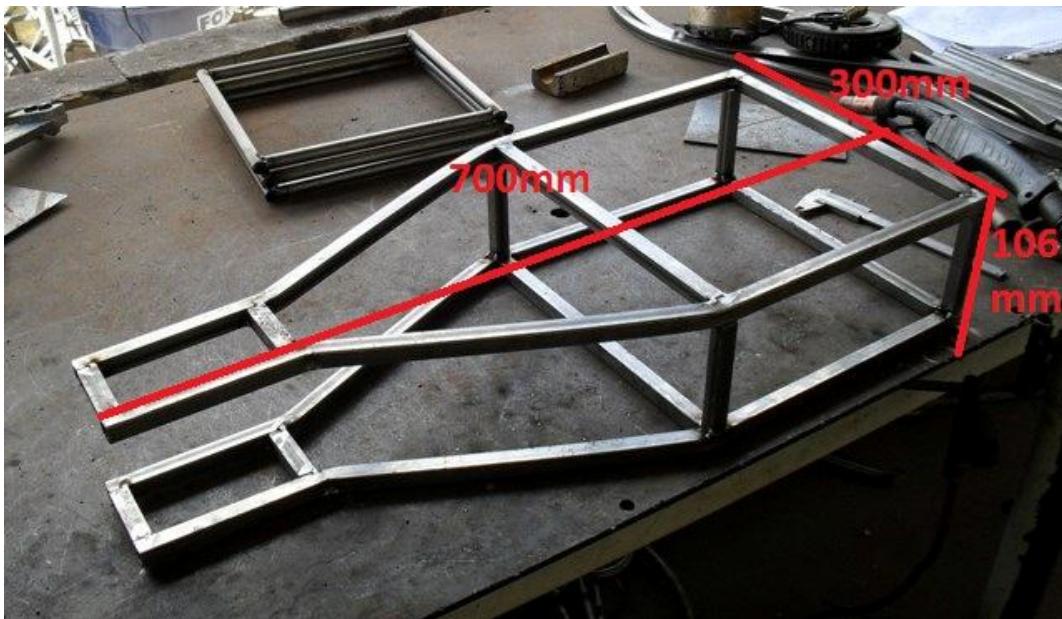


Robo de combate ``capetinha`` categoria *Featherweight* - 30lb (13.6kg)

Estrutura do robô .

É formado por barras de ferro 15x15mm com parede de espessura de 1mm.formando uma estrutura resistente . sendo que as barras de ferro estão posicionadas de tal forma á formar uma treliça . Logo deixando-o mais resistente e com pouco material .

Medidas



Arma

Consiste em uma barra de ferro maciço de 3,5kg medindo 600mm de comprimento com dentes de aço nas pontas.

Sua função é girar e atacar o adversário com fortes golpes.



Motor da arma

Trata se de um motor de ventoinha de carro. Modificado

Sua função é girar a barra de ferro através de polias e correias.



Foto do motor desmontado. Sendo modificado



Foram feito alguns furos nas tampas do motor. Tem duas finalidades. Resfriamento e abatimento de peso.

Locomoção

Esta sendo feita por dois motores de arranque de moto modificados

Para que os motores pudessem ser usados em um robô tiveram seus eixos estendidos.



Motor modificado. Teve um parafuso soldado em seu eixo de forma a facilitar o encaixe da roda.

Os motores de arranque também sofreram sua modificação. Esta para que o mesmo pudesse girar nos dois sentidos .

Sendo que isto antes não era possível. Estes motores usados em motos ou carros geralmente vêm com um de seus pólos ligado a sua própria carcaça e como no robô em questão seriam usados dois motores para sua. Sendo que sua movimentação seria tipo tanque de guerra .

Como anda? FRENTE: motor direito anda pra frente e esquerdo pra frente

RÉ: motor direito anda pra trás e esquerdo pra trás

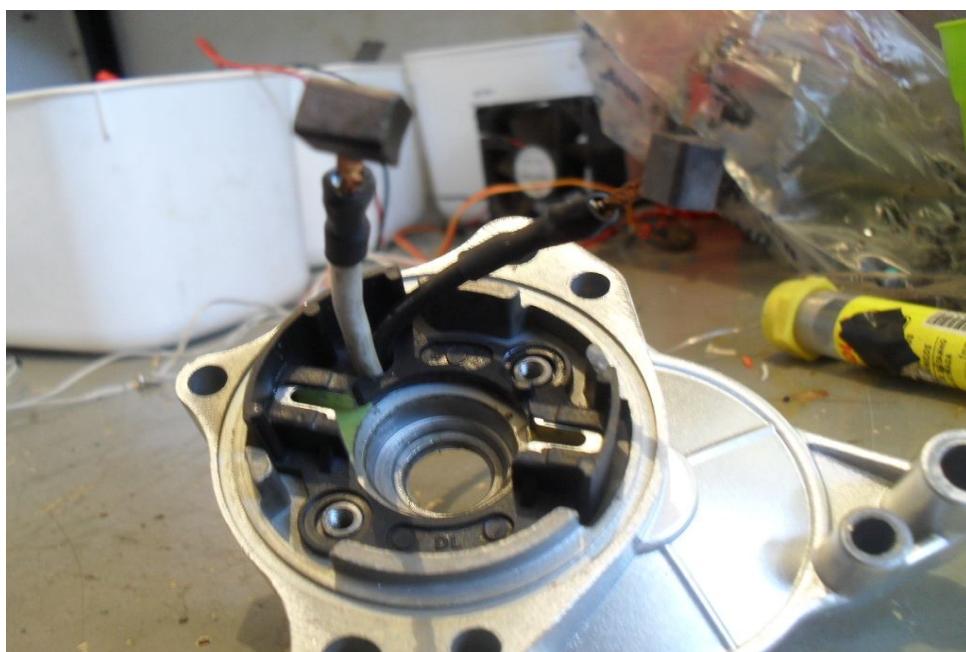
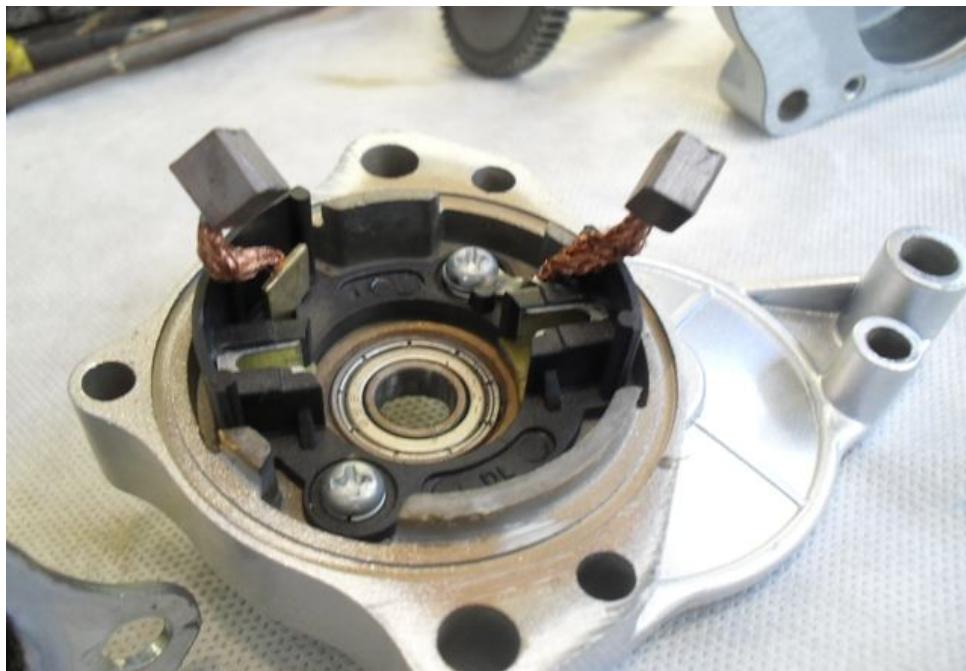
DIREITA: motor direito anda pra trás e esquerdo pra frente

ESQUERDA: motor direito anda pra frente esquerdo pra trás

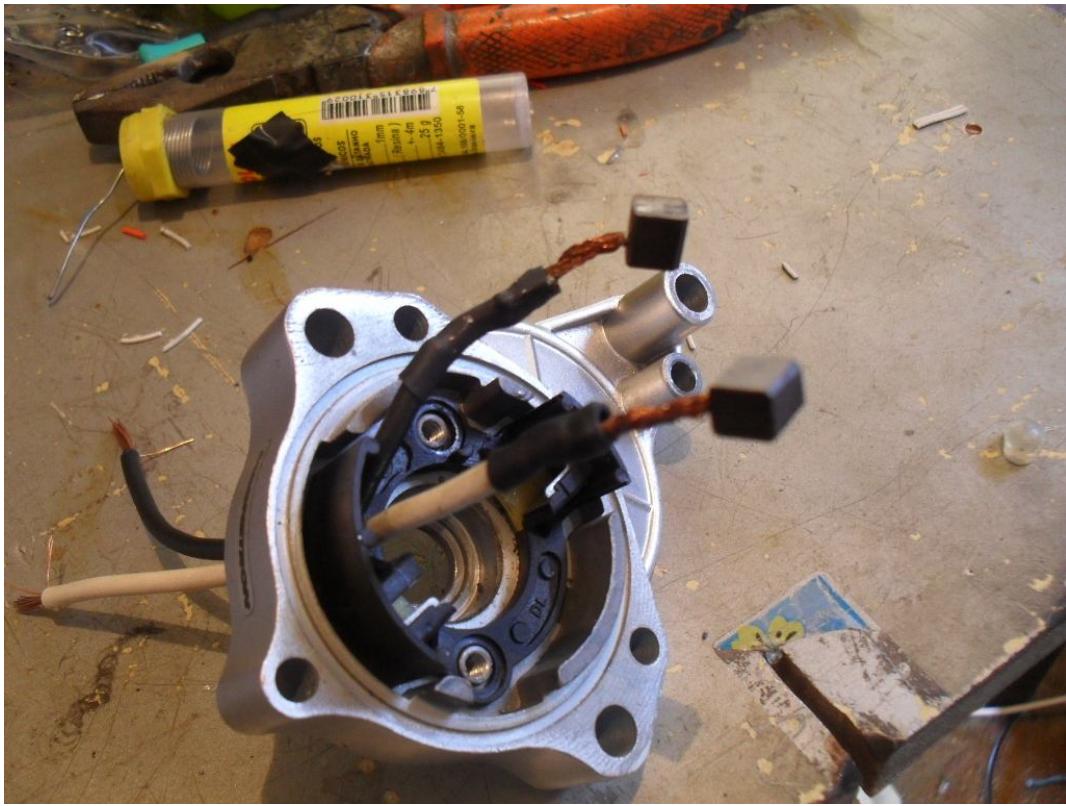
Modificação no motor



Como vem de fabrica com um dos pólos aterrados.



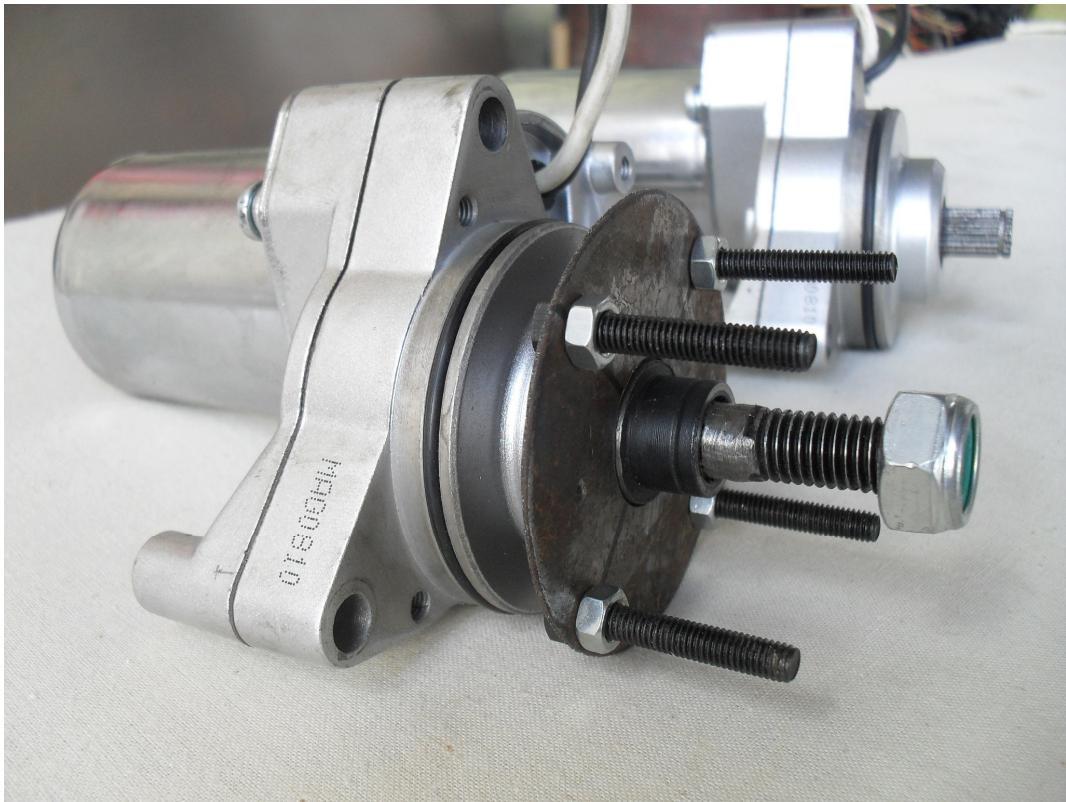
Agora com as escovas do coletor já soldado em fios de alimentação



Fios soldados



Passando os fios pela caixa de redução da engrenagem

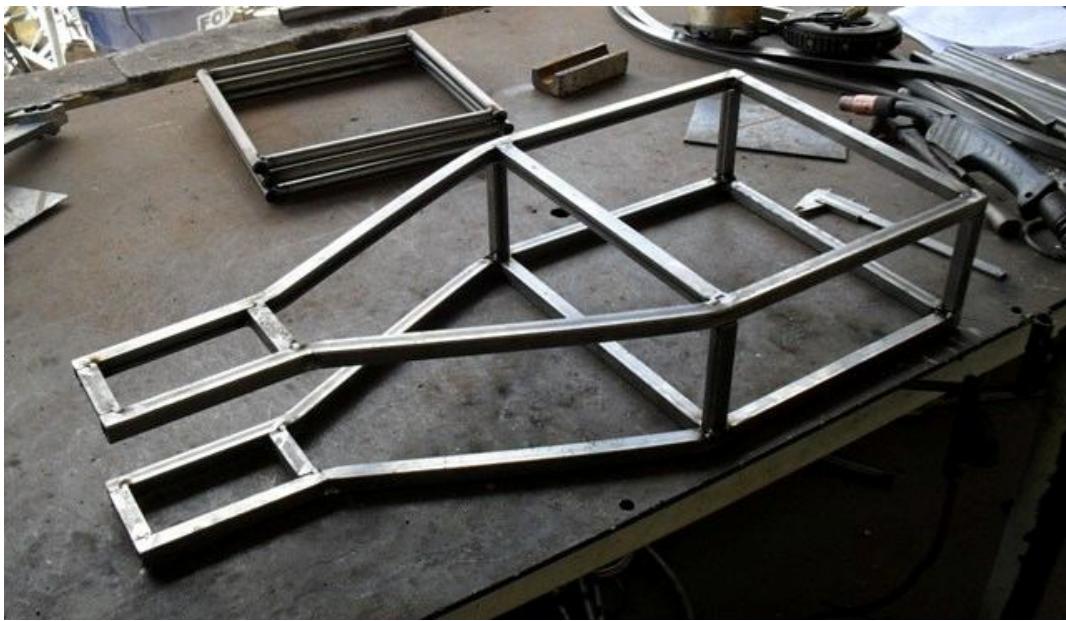


Motor pronto

Fotos diversas tiradas durante a construção do robô



Estrutura do robô sendo montada



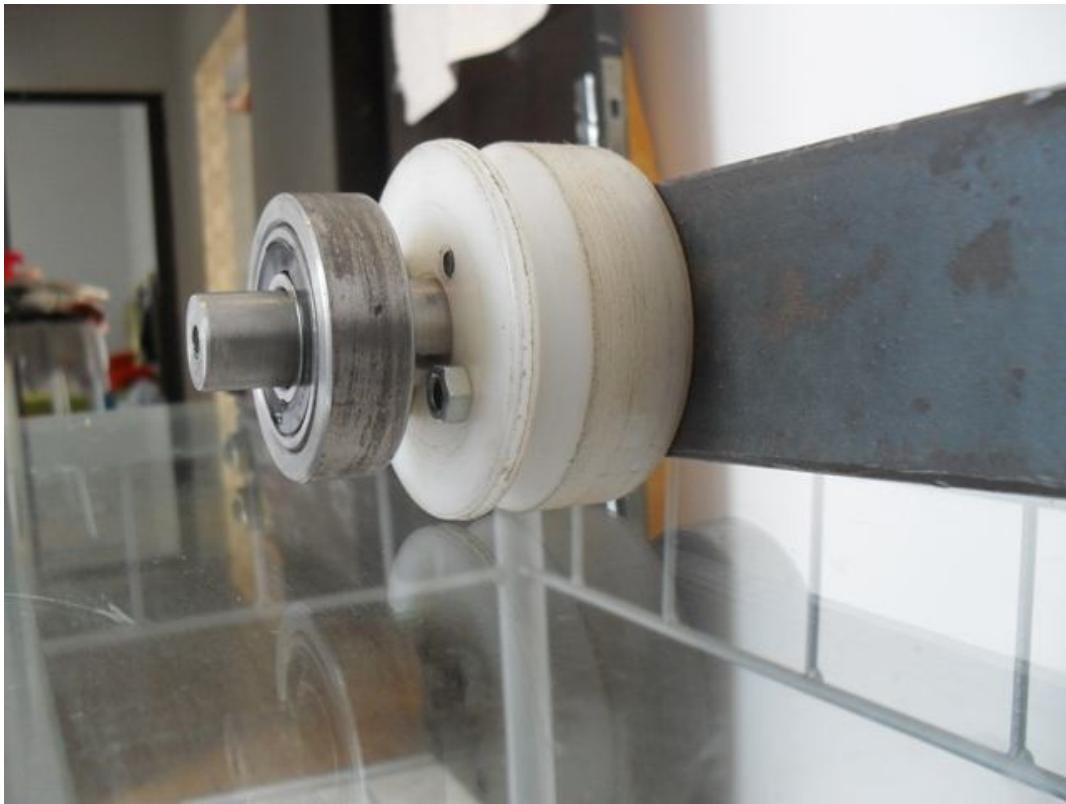
Posicionamento motor e arma



Dente da arma



Induzido motor arma

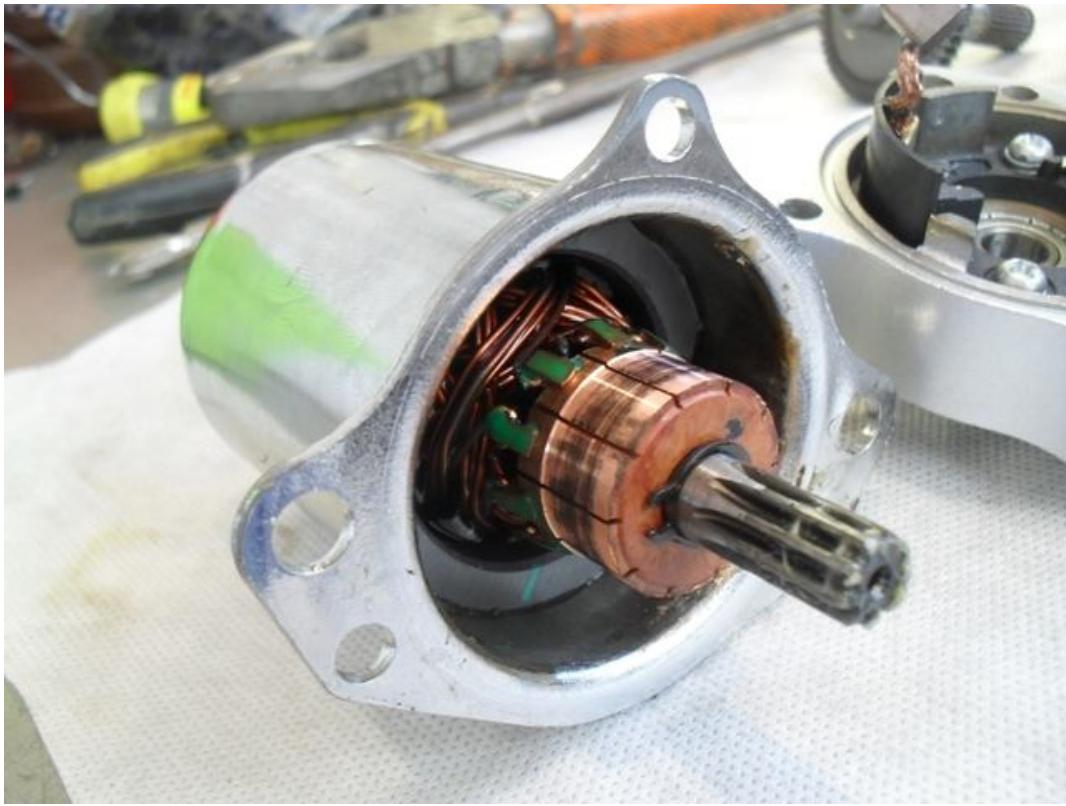


Partes da arma. Contendo eixo, polia, rolamento, e mancal.

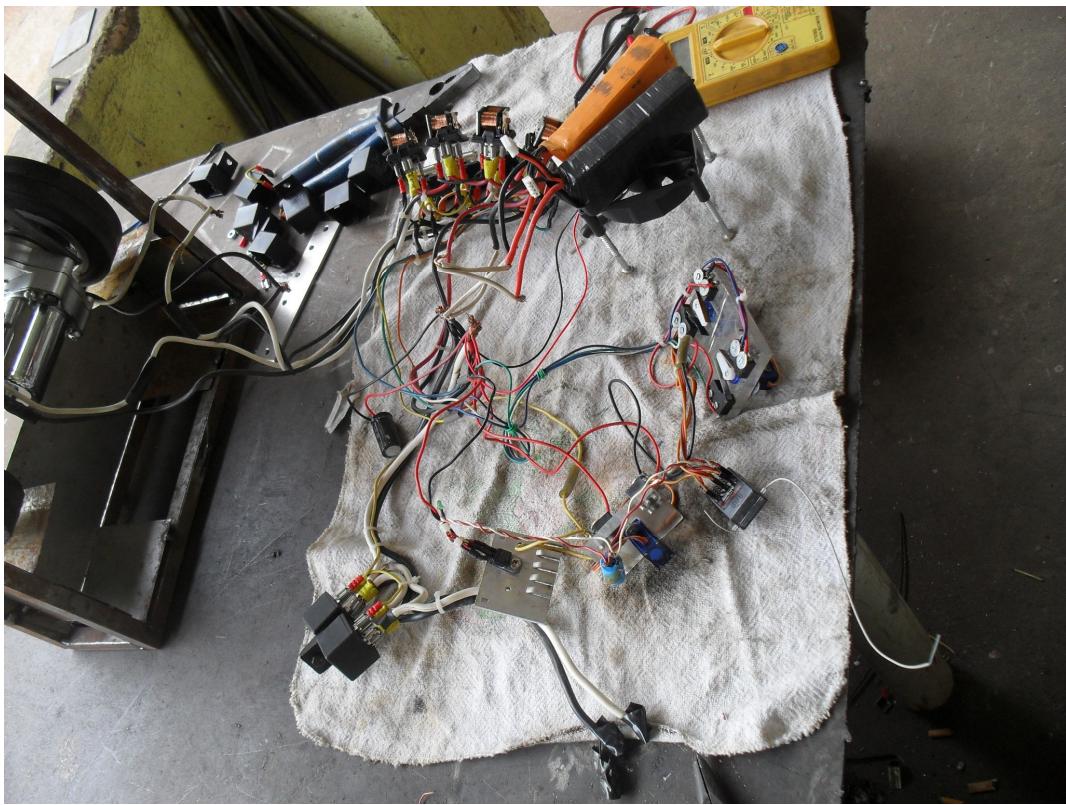
A polia foi feita em nylon e esta presa a barra através de quatro parafusos passantes



Engrenagem da roda (movida)



Induzido (pinhão) motor



Eletrônica do robô



Everton Rodrigues evertonrodrigues@bol.com.br

equipe speedy rage matão sp brasil

detalhes de construção do robô de combate capetinha .