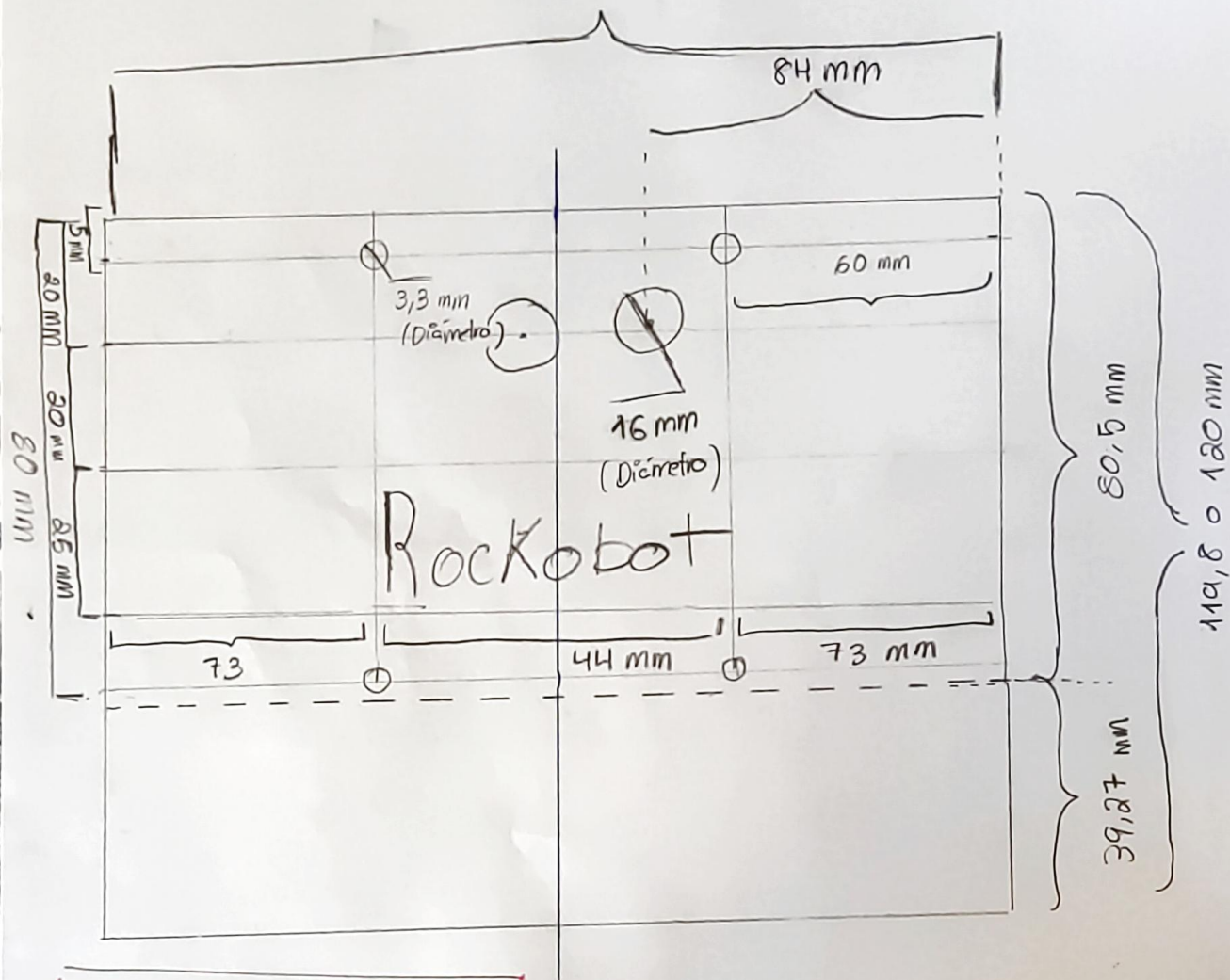


Hay simetría en el eje vertical (azul)

190 mm



Antes de doblar

detrás en Fuente Impact, la R debe ir en mayúscula.

Se puede variar ligeramente la posición, pero que este centrado.

los dos agujeros gordos centrales pueden variar de altura, pero los centros deben estar a 22 mm

Grosor entre 2 y 3 mm

R25/D50

25 mm

81 mm

39 mm

190 mm

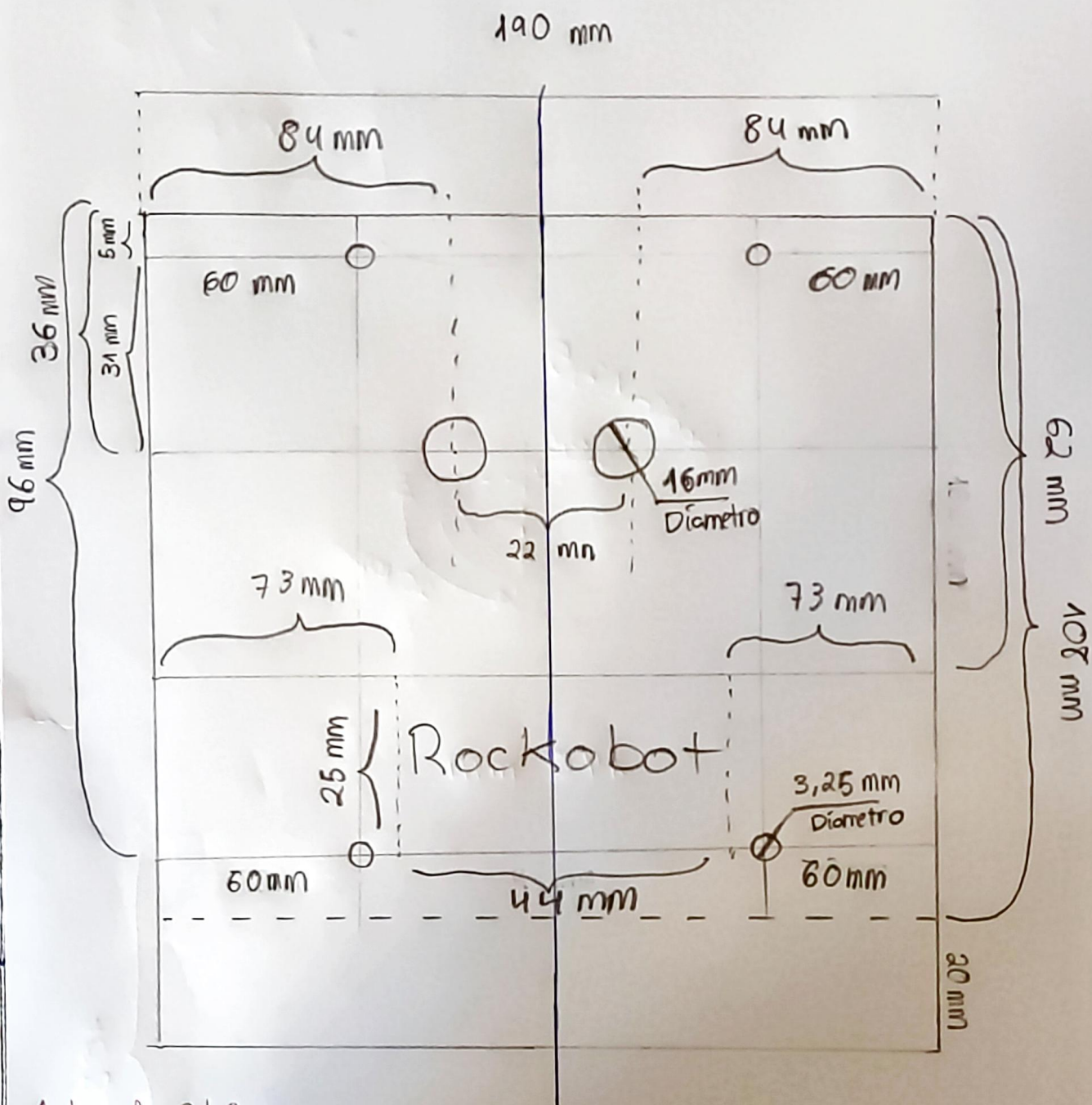
106 mm

81 mm

25 mm

Ya doblado



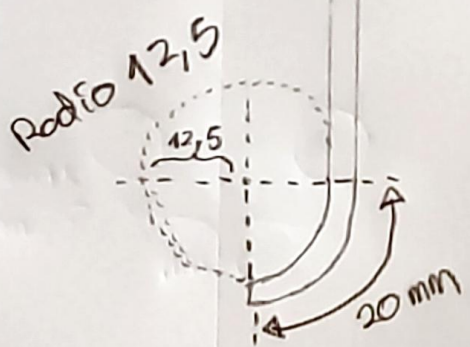


Antes de Doblar

Fuente: Impact. R debe ir en mayúscula.

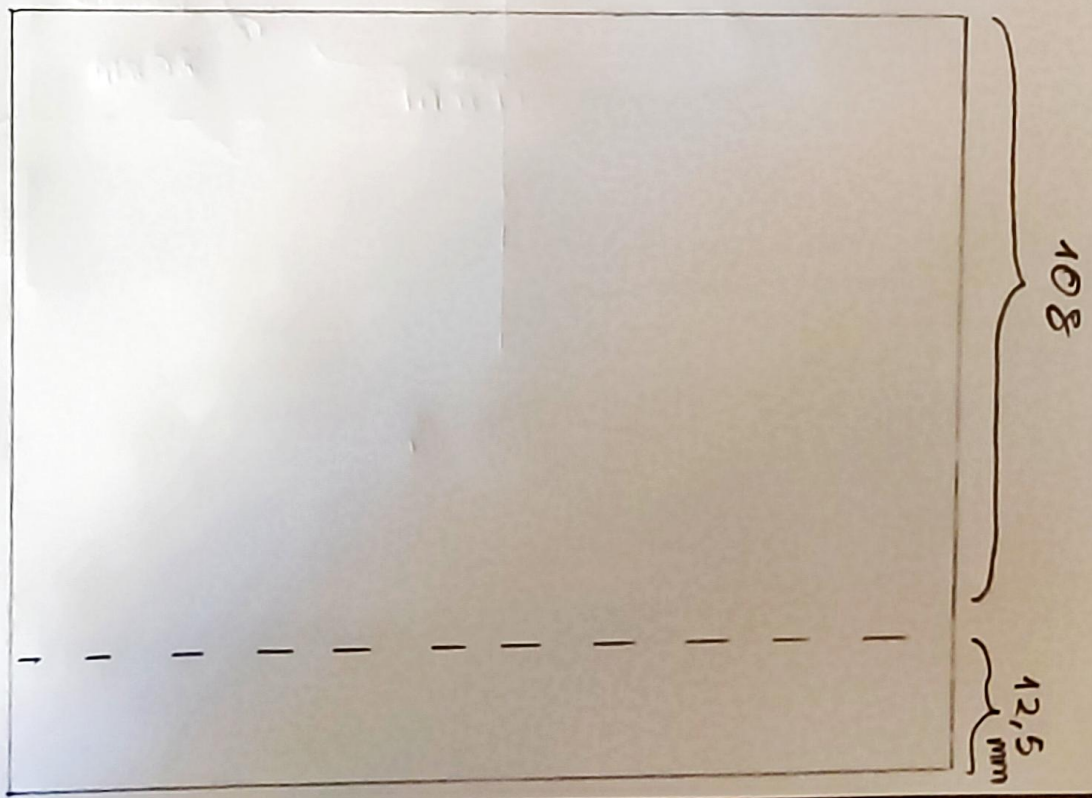
Centros agujeros gordos

Grosor  
2,2,5 / 3  
mm



Yei dobledo

190 mm



Tresero Packobot

US-Sensor

IR IR IR

Motor

Motor

IR  
IR

IR  
IR

IR IR IR

IR IR IR

US-Sensor

Frontal Packobot



## disten Pines

- 2 Andes (IR sensor) o 4? (si se quiere)
- 4 para USonidos (2 echo, 2 trigger)  
(digital) ¿quizá es shareable el trigger?
- 2 digital / 4? per (IR sensor)
- 6 digital (o 4 sin PWM, se puede optimizar a 4, juntando los enable pines (pensar))

- 
- 3 digital para Ultrasonidos (Comprimir a 4?)
  - 4 Andes y 1 digital (~~quizá 3 por sensor~~) (0 si usas 5V, siempre HI)
  - 6 digital (2 sin PWM) para  $\alpha 298V$
  - Supongamos 3 más per si dedes / Bumpers (digitales)