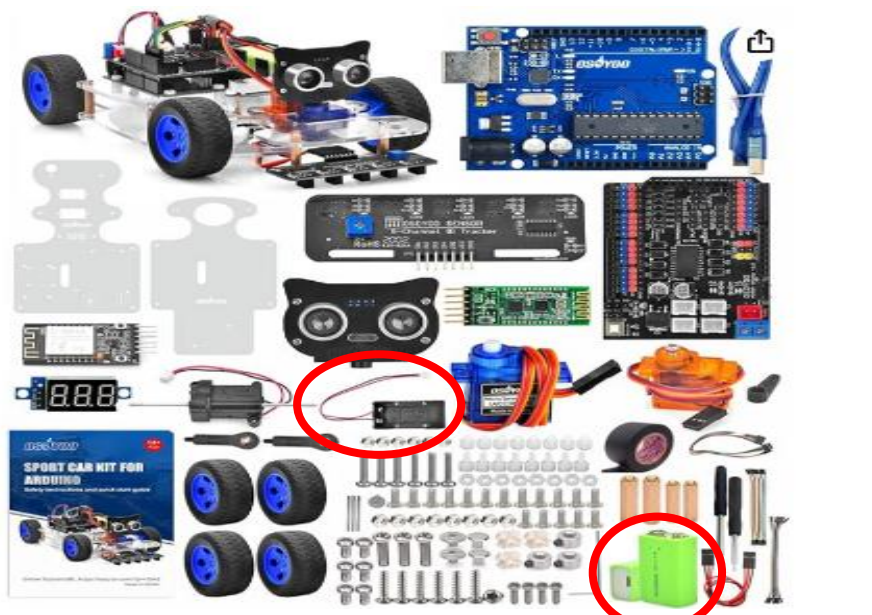


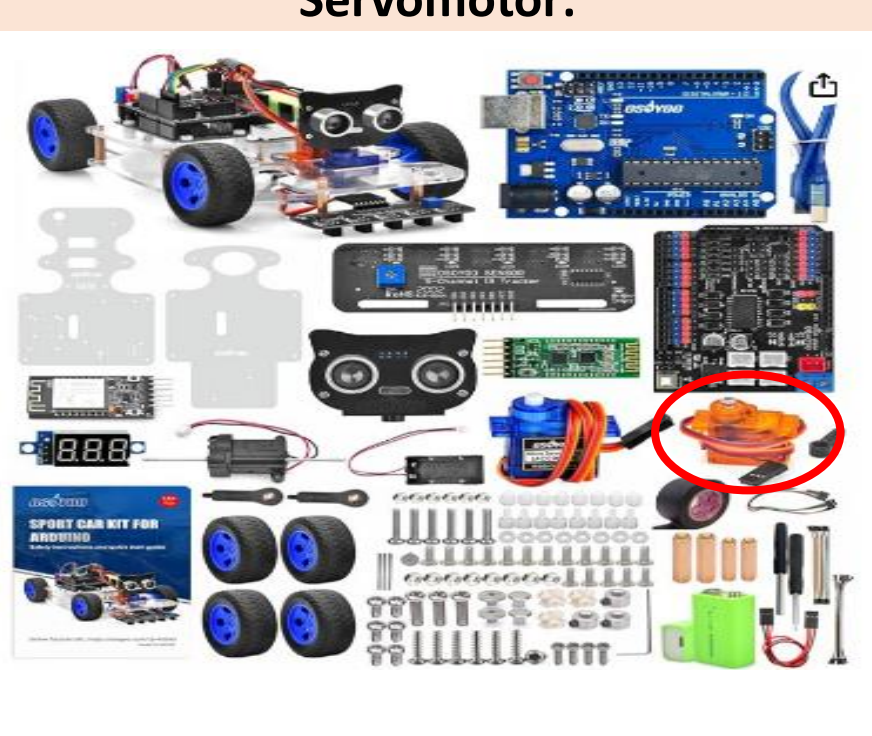

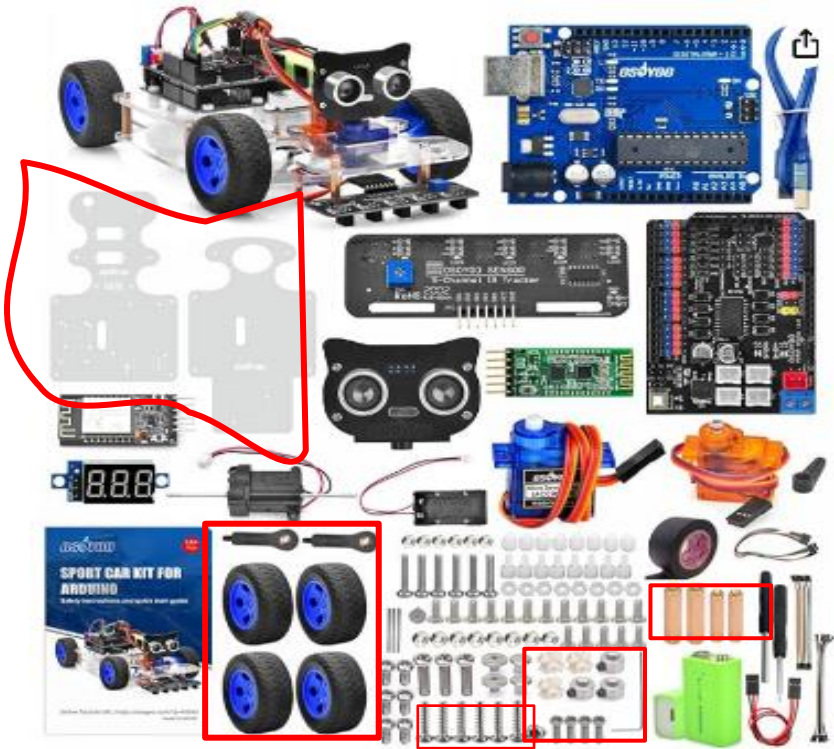


SJT-RoboClub: Componentes del Proyecto

N°	COMPONENTE	DESCRIPCIÓN	CANTIDAD	LINK /PRECIO	MODIFICACIONES	FUNCIÓN DENTRO DEL PROYECTO
1.	<div><div>Batería recargable de 7,2 ~ 8,4 V (batería de litio de 7,4 V)</div></div>	Tomado de un: Kit de coche robot inteligente ELEGOO UNO R3 V4 para Arduino, módulo de seguimiento de línea, sensor ultrasónico, juguetes STEM	1	https://a.co/d/0ii0RyXF Comprado, para proyectos escolares en el colegio en años anteriores		<p>Proporciona la alimentación eléctrica al Controlador de motor L298N. Con botón de encendido y apagado.</p> <p>Recortamos el conector para insertar cables al Controlador de motor L298N</p>

2.	<div data-bbox="163 29 1034 721" data-label="Complex-Block"> <div>Batería 9v recargable y conector con Jack</div>  </div>	<div data-bbox="1059 29 1424 721" data-label="Text"> <p>Tomado de kit: OSOYOO Robot Rc Smart Car DIY Kit para construir para adultos adolescentes con servo motor de dirección asistida</p> </div>	1	<div data-bbox="1599 29 1954 721" data-label="Text"> <p>https://a.co/d/01EcK15g Comprado, para proyectos escolares en el colegio en años anteriores</p> </div>	<div data-bbox="1975 29 2370 721" data-label="Complex-Block">  <div>Adaptador Jac</div> <div>Conector de batería</div>  <div>Batería 9v recargable</div> </div>	<div data-bbox="2392 29 2644 721" data-label="Text"> <p>Proporciona la alimentación eléctrica de la placa de Arduino Mega 2560</p> <p>Recortamos el conector para colocar un Jack para conectar a la placa de Arduino ATmega 2560.</p> </div>
3.	<div data-bbox="163 734 1034 1497" data-label="Complex-Block"> <div>Servomotor:</div>  </div>	<div data-bbox="1059 734 1424 1497" data-label="Text"> <p>Tomado de kit: OSOYOO Robot Rc Smart Car DIY Kit para construir para adultos adolescentes con servo motor de dirección asistida</p> </div>	1	<div data-bbox="1599 734 1954 1497" data-label="Text"> <p>https://a.co/d/01EcK15g</p> </div>	<div data-bbox="1975 734 2370 1497" data-label="Complex-Block">  <div>Configuración drivers, librería</div> </div>	<div data-bbox="2392 734 2644 1497" data-label="Text"> <p>Servomotor: Controla la dirección del automóvil este dispositivo va a transmitir la dirección del conductor al eje de dirección, que moverá las ruedas delanteras hacia la izquierda y hacia la derecha.</p> </div>

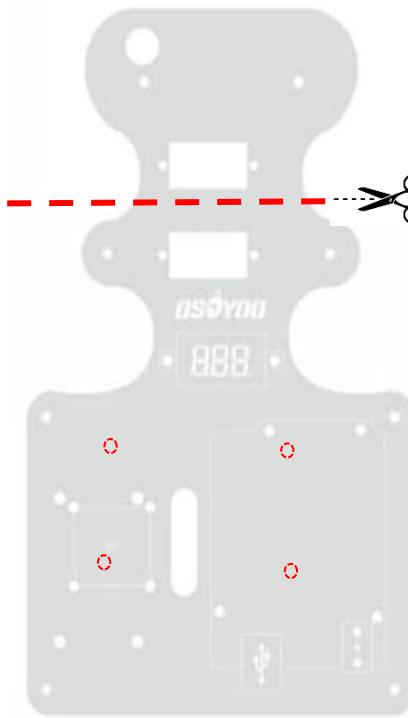
CHASIS PARA AUTO



Tomado de kit: OSOYOO Robot Rc Smart Car DIY Kit para construir para adultos adolescentes con servo motor de dirección asistida

2 Placas, barras, los tornillos, piezas para dirección conectados al servomotor o las 4 llantas.

<https://a.co/d/01EcK15g>



Recortar la parte superior



Para ensamblar a la parte inferior



Base superior para montar componentes del auto, con dirección asistida y ruedas, **Recortado**, para pegar en la parte inferior. **Perforado** para los tornillos de la base del lidar.

Base inferior Se pegará la parte recortada de la parte superior a la inferior para colocar la cámara con el soporte robótico.

Se colocaron las baterías en la parte inferior.

perforamos para pasar los cables del motor de las llantas, hacia arriba para conectar los cables al Controlador de motor L298N, y colocar las baterías.

5.	<div data-bbox="387 37 814 77" data-label="Section-Header"> <h3>Motor de eje pasante</h3> </div> <div data-bbox="180 87 1008 690" data-label="Image"> </div>	<p>Tomado de kit: OSOYOO Robot Rc Smart Car DIY Kit para construir para adultos adolescentes con servo motor de dirección asistida</p>	1	https://a.co/d/01EcK15g	<div data-bbox="1991 22 2381 552" data-label="Image"> </div>	<p>Este motor logrará que el auto se desplace hacia delante y hacia atrás.</p> <p>Se le recortó el conector para conectar al Controlador de motor L298N,</p>
6.	<div data-bbox="344 808 852 846" data-label="Section-Header"> <h3>Controlador de motor L298N</h3> </div> <div data-bbox="276 883 849 1424" data-label="Image"> </div>	<p>Comprado Para el proyecto</p>	1	https://a.co/d/01X4nHDz	<p>Configuración drivers, librería</p>	<p>Este dispositivo controla el Motor de eje pasante.</p>

7.	<div data-bbox="228 32 973 126"><p>Kit de servomotor para Pixy2 - Soporte de cámara robótica de doble eje</p></div> <div data-bbox="290 126 908 782"></div>	<div data-bbox="1085 747 1397 850"><p>Comprado Para el proyecto</p></div>	1	<div data-bbox="1631 743 1919 776"><p>https://a.co/d/0i92o5Qi</p></div>	<div data-bbox="1989 289 2354 350"><p>Armado del kit y configuración de los servomotores</p></div> <div data-bbox="1978 354 2376 922"></div>	<div data-bbox="2395 321 2634 418"><p>Soporte de cámara robótica de doble eje para cámara</p></div> <div data-bbox="2395 461 2634 776"><p>Mueve la cámara de arriba hacia abajo y de derecha a izquierda para buscar el paralelepípedo rectangular de colores verdes y rojos.</p></div>
----	--	---	---	---	---	---

8.	<div>Arduino ATmega 2560</div> <div></div>	Comprado Para el proyecto	1	https://a.co/d/0fgQsE5b	Programación	Este es el controlador principal al cual se conectarán todos los demás componentes.
9.	<div>WayPonDEV FHL-LD19 Kit de sensor de distancia Lidar 2D de 360 grados</div> <div><div>WayPonDEV D300 Lidar Kit</div></div>	Comprado Para el proyecto	1	https://a.co/d/06kHDDpj	<div>Configuración y librería</div> <div><div>WayPonDEV D300 Lidar Kit</div></div> <div>Configuración drivers, librería y funciones</div>	El sensor de distancia 2D de 360, este dispositivo evita que el auto choque con los bordes que el auto logre desplazarse por la pista.

10.

Pixy2 Smart Visión Sensor - Cámara de seguimiento de objetos



Comprado
Para el proyecto

1

<https://a.co/d/04SGniDk>

Configuración drivers, librería y
montar en la base robótica

Identificar los paralelepípedos rectangulares con dimensiones de 50x50x100 que encontrará en su camino y evitar colisionar con paralelepípedo de madera de color verde RGB (68, 214, 44), donde, El auto no cruza el radio al conducir desde el lado derecho del pilar verde y otro rojo RGB (238, 39, 55) donde, El auto no cruzará el radio al conducir desde el lado derecho del pilar rojo,

11.	<div data-bbox="209 34 991 168">Cables dupont hembra-macho, hembra-hembra y macho-macho</div> <div data-bbox="217 207 973 456"><div data-bbox="462 363 766 453">Cables</div></div> <div data-bbox="236 521 389 786"></div> <div data-bbox="252 794 368 812">MALE TO MALE</div> <div data-bbox="518 532 672 786"></div> <div data-bbox="521 794 666 812">MALE TO FEMALE</div> <div data-bbox="803 596 956 786"></div> <div data-bbox="801 794 962 812">FEMALE TO FEMALE</div>	Comprado	10	De uso en el laboratorio de robótica	Cables para la conexión	Utilizados para conectar componentes
-----	--	----------	----	--------------------------------------	-------------------------	--------------------------------------