











Lista de Componentes

	Sensor de Color VEX	Detecta colores y niveles de luz. Se usa para seguir líneas, clasificar objetos por color o detectar cambios en el entorno.
	Touch VEX	Detecta contacto físico (presionado o no). Ideal para detectar colisiones o activar funciones al presionar un botón.
	Sensor de Distancia VEX	Usa ultrasonido para medir la distancia a objetos. Permite evitar obstáculos o medir espacios.
	Ruedas VEX	Permiten el desplazamiento del robot. Se montan en ejes y se accionan con motores.
	Motor VEX	Proporciona movimiento rotacional. Se usa para accionar ruedas, brazos, engranajes, etc.
	Pines VEX	Sujetan piezas entre sí, especialmente vigas y conectores.

	<p>Cerebro VEX</p>	<p>Es la unidad central de procesamiento. Controla motores, sensores y ejecuta el programa del robot.</p>
	<p>Eje 55mm VEX Eje 30mm VEX Eje 42mm VEX</p>	<p>Transmiten movimiento desde los motores a ruedas o engranajes. El tamaño depende del diseño.</p>
	<p>Engranaje VEX</p>	<p>Transfiere movimiento entre ejes. Permite cambiar velocidad o fuerza (torque).</p>
	<p>Piñon</p>	<p>Engranaje pequeño que se acopla con otros engranajes para transmitir movimiento.</p>
	<p>Conectores VEX (incluyendo 25mm)</p>	<p>Unen vigas en diferentes ángulos o direcciones. Los de 25mm permiten conexiones más largas o específicas.</p>

		
	Conector VEX	
	Cable VEX	Conecta sensores y motores al cerebro. La longitud permite flexibilidad en el diseño.
	Haz de bloqueo redondo	Se usa para reforzar estructuras y evitar que las piezas giren o se desplacen.
	Vigas (2x12, 2x8, 1x8, 2x10, 1x9, 1x4, 1x3, 2x4):	Piezas estructurales de diferentes tamaños. Forman el chasis, brazos, soportes y otras partes del robot.

		
---	--	--