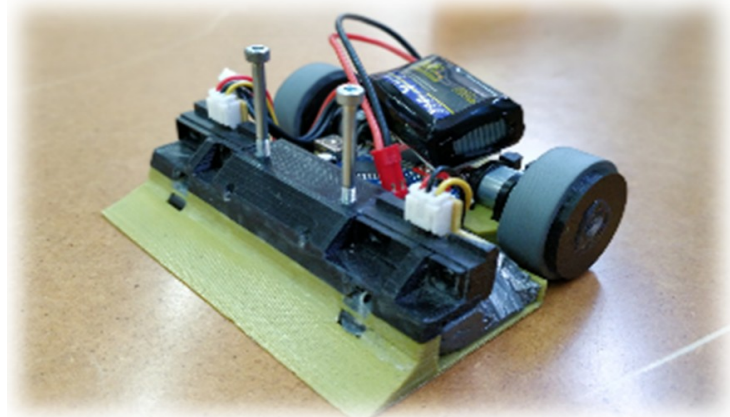


Robot: YokozunaBot
Equipo: OP-Robots



Características estructurales		Datos técnicos		
<div>Forma</div> <div>Medidas</div> <div>Masa(g)</div> <div>Volumen</div> <div>Densidad</div>	<div></div> <div>Prisma</div> <div>9,91x8,47x3,87</div> <div>480g</div> <div>328,5cm³</div> <div>1,481g/cm³</div>	<div>Electrónica</div> <div>Procesador<div>Arduino Nano</div></div> <div>Drivers motores<div>TB6612FNG</div></div> <div>Alimentación</div> <div>Batería<div>Lipo 2S 300mA·h</div></div> <div>Step up<div>-</div></div> <div>Sensores</div> <div>Línea<div>4xCNY-70</div></div> <div>Sharp<div>2x GP2Y0A21YK0F</div></div>		
	Características funcionales			
	Velocidad			
	Velocidad máxima		1,307m/s	
	Velocidad angular máxima		180,6 rpm	
Aceleración				
Aceleración lineal		6,528m/s²		
Aceleración angular		1690,7rad/s²		
Distancia de frenada		8cm		
Aceleración frenada m̀ax		-6,175m/s²		
Fuerza de tracci3n		435g		
Coeficiente de rozamiento		0,90625		
Fuerza de tracci3n lateral		210g		
Detectabilidad		Campo de visi3n		
Frontal	De 0 a 24,5cm	<div></div>		
Lateral	De 0 a 29cm			
Trasera	De 0 a 28,5cm			