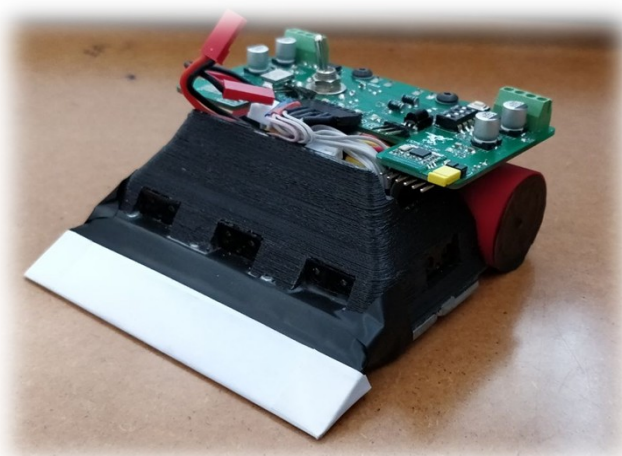

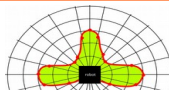


Robot: Minitauro
Equipo: Puma Pride



Características estructurales		Datos técnicos	
 Forma Medidas Masa(g) Volumen Densidad	Prisma	Electrónica	
	10,4x9,9x3,7	Procesador	LPC2138
	475g	Drivers motores	MC33926
	381cm³	Alimentación	
	1,247cm³/g	Bateria	Lipo 5S
		Step up	-
		Sensores	
		Línea	QRE1114
		Distancia	GP2Y0D340K
Características funcionales			
Velocidad			
Velocidad máxima		1,2m/s	
Velocidad angular máxima		229,2rpm	
Aceleración			
Aceleración lineal		7,63m/s²	
Aceleración angular		88,58rad/s²	
Distancia de frenada		10cm	
Aceleración frenada màx		-2,24m/s²	
Fuerza de tracción		593g	
Coeficiente de rozamiento		1,248	
Fuerza de tracción lateral		270g	
Detectabilidad		Campo de visión	
Frontal	De 0 a 24,5cm		
Lateral	De 0 a 42cm		
Trasera	De 0 a 45cm		