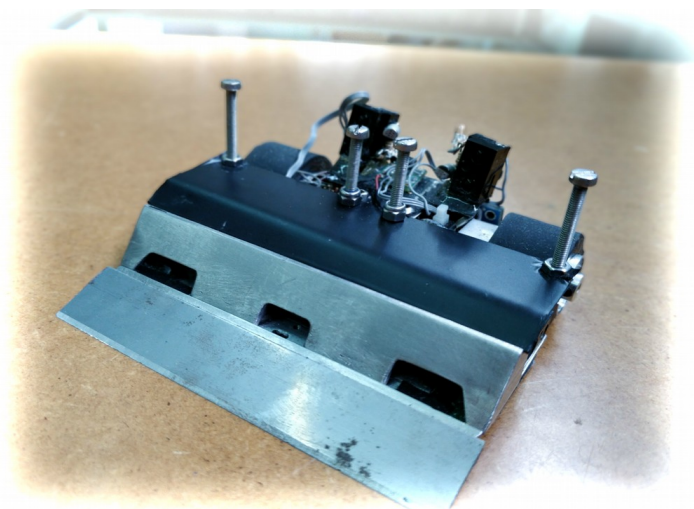

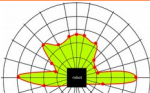


Robot: Nightmare
Equipo: Smith



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>10,04x8,64x3,77</div> <div>481g</div> <div>328,5cm³</div> <div>1,461g/cm³</div>	<div>Electrónica</div> <div>ProcesadorPICAXE 40X2</div> <div>Drivers motoresTB6612FNG</div> <div>Alimentación</div> <div>BateríaLipo 2S 300mA·h</div> <div>Step up12V</div> <div>Sensores</div> <div>Línea2xQRE1113</div> <div>Sharp7xGP2Y0D340K</div>		
	Características funcionales			
	Velocidad			
	Velocidad máxima		2,68m/s	
	Velocidad angular máxima		511,84rpm	
	Aceleración			
Aceleración lineal		13,7m/s²		
Aceleración angular		1342,7rad/s²		
Distancia de frenada		20cm		
Aceleración frenada màx		-10,98m/s²		
Fuerza de tracción		575g		
Coeficiente de rozamiento		1,195		
Fuerza de tracción lateral		361g		
Detectabilidad		Campo de visión		
Frontal	De 0 a 40,5cm	<div></div>		
Lateral	De 0 a 50cm			
Trasera	De 0 a 50cm			