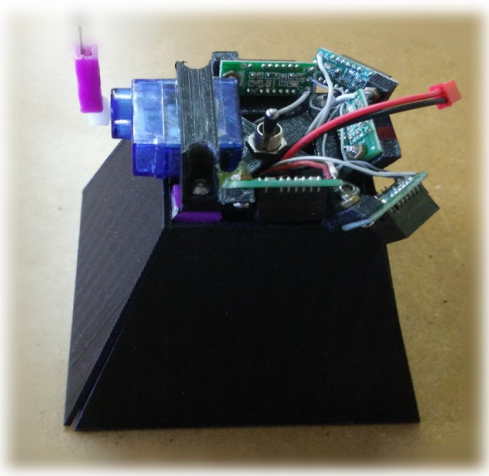



Robot: MAD
Equipo: Gadget



Características estructurales		Datos técnicos		
<div>Forma</div> <div>Medidas</div> <div>Masa(g)</div> <div>Volumen</div> <div>Densidad</div>	<div></div> <div>Pirámide</div> <div>10x10x11,8</div> <div>480g</div> <div>1180cm³</div> <div>0,407g/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>2xQRE1113</div></div> <div>Distancia<div>Gp2y0d340k</div></div>		
	Características funcionales			
	Velocidad			
	Velocidad máxima		1,171m/s	
	Velocidad angular máxima		58,85rpm	
Aceleración				
Aceleración lineal		9,749m/s²		
Aceleración angular		690,1rad/s²		
Distancia de frenada		3cm		
Aceleración frenada màx		-11,79m/s		
Fuerza de tracción		431g		
Coeficiente de rozamiento		0,89		
Fuerza de tracción lateral		431g		
Detectabilidad		Campo de visión		
Frontal	De 0 a 2cm	<div></div>		
Lateral	De 0 a 2cm			
Trasera	De 0 a 2cm			