

## 1.3 Motores

### Motor grande



Es un servomotor, es decir, un motor inteligente potente que funciona a 160-170 rpm. Dispone de un sensor de rotación incorporado con resolución de 1 grado para un control preciso. El motor grande se ha optimizado para ser la base de propulsión del robot diseñado.

### Motor mediano



Es un motor más pequeño y ligero que el motor grande. Por este motivo puede responder más rápidamente que el motor grande. Funciona a 240-250 rpm. Se puede programar para encenderse y apagarse, controlar su nivel de energía o funcionar durante una cantidad de tiempo o de rotaciones especificada. El motor mediano se suele aplicar a los movimientos de partes del robot en lugar de su desplazamiento.