

Chassis (Base del Robot)

The Bionic Tigers – 10464

Traducción – Botregos Jr. – FTC 7649



Consideraciones al elegir el Chassis

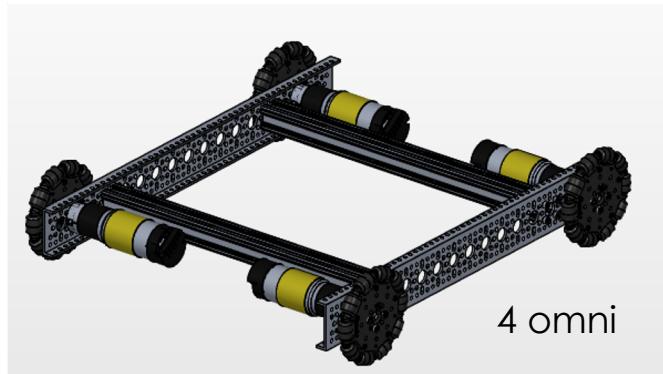
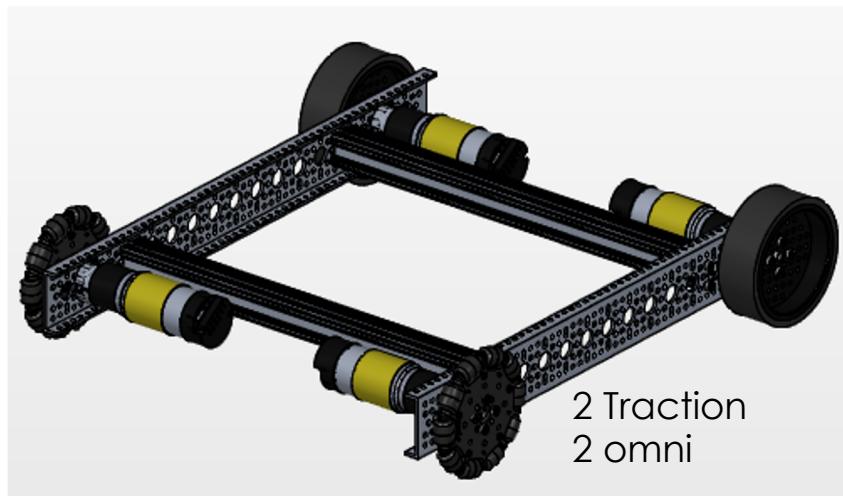
- Velocidad
 - ¿Qué tan rápido quieras ir?
- Potencia
- Maniobrabilidad
- Traccion
- Terreno
- Omni-direccional

Tipos de Chassis

- 4 Llantas
- 6 Llantas
- Mecanum
- Manejo X
- Manejo H
- Llantas de traccion de Oruga
- Swerve Drive (Manejo de desvio)

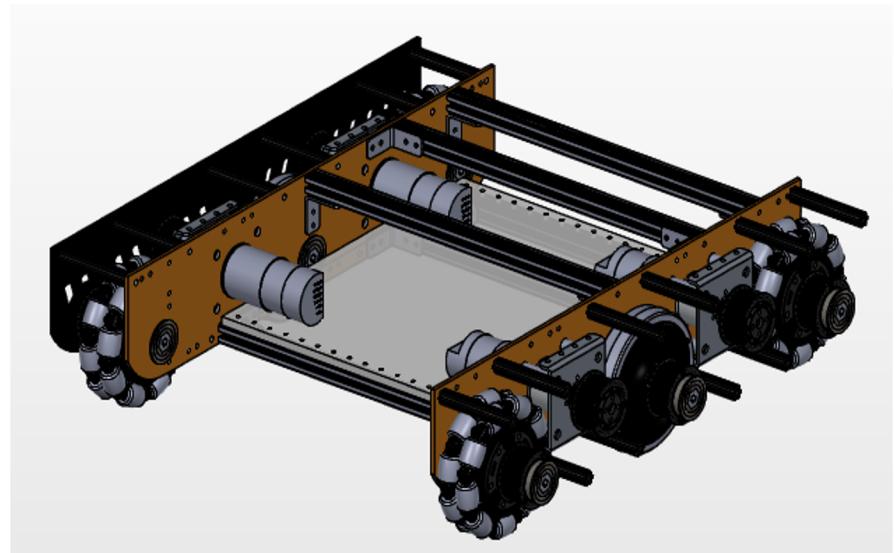
4 Llantas

- 4 Llantas de Traccion
 - Buena traccion
 - Mala Maniobrabilidad
- 2 de traccion y 2 Omni
 - Rotacion no Centrada
 - Buena Traccion
 - Buena
Maniobrabilidad
- 4 Llantas Omni
 - Buena
Maniobrabilidad
 - Mala Traccion



6 Llantas

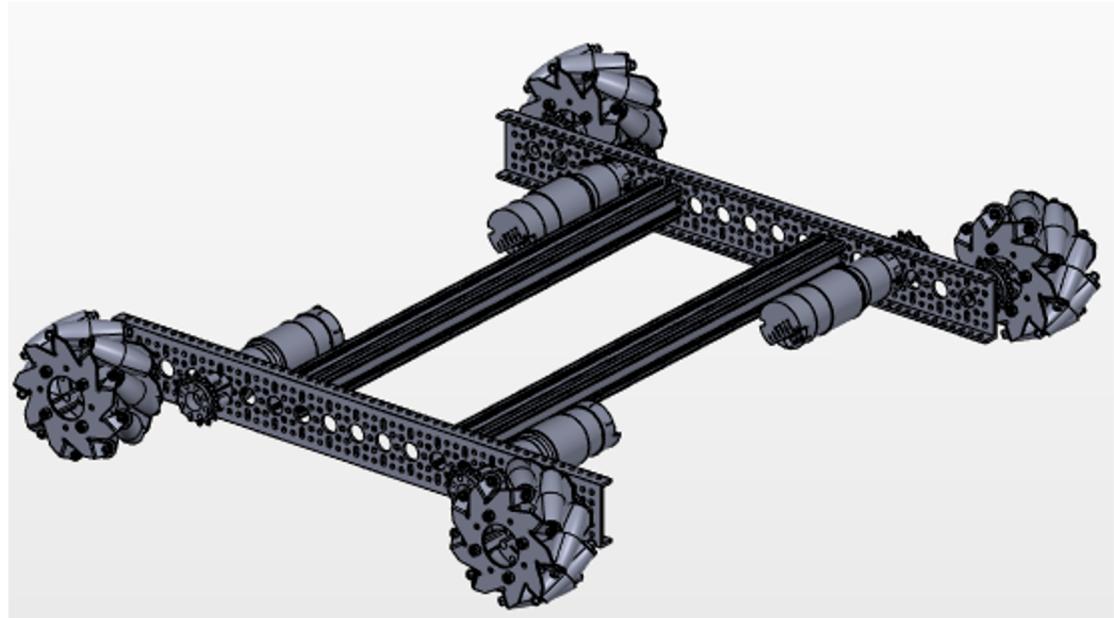
- Traccion Alta
- Buena maniobrabilidad
- Terreno Versátil
- No se puede deslizar



4 omni 2 traction

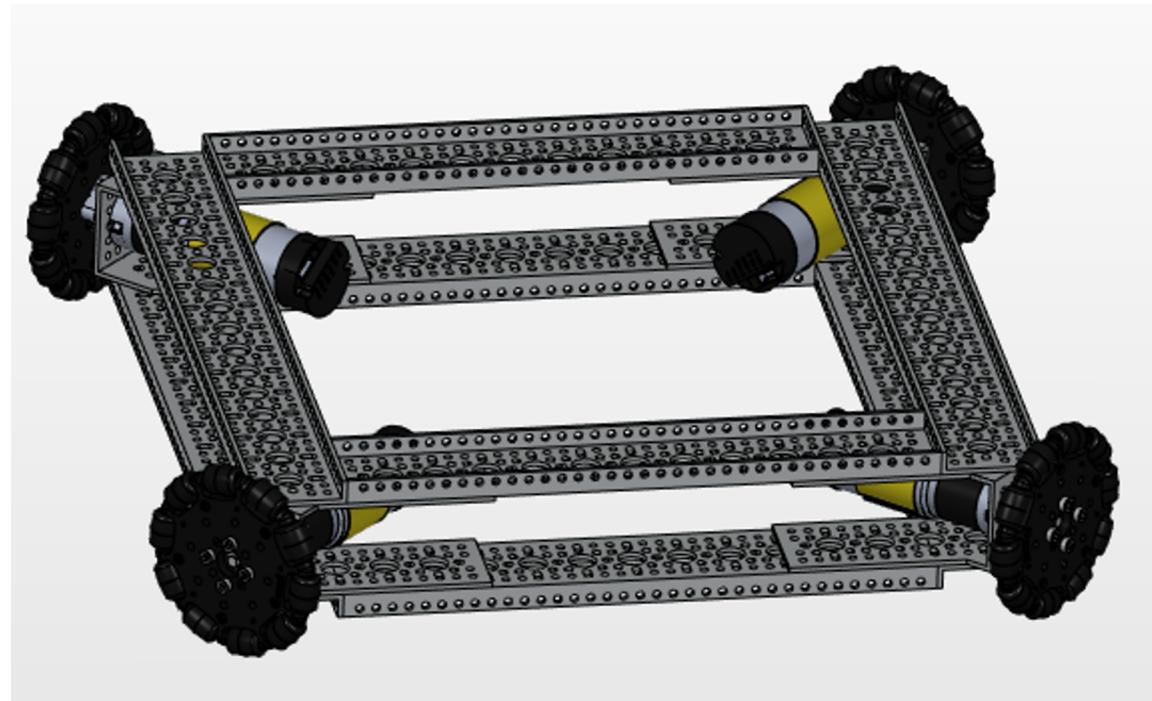
Mecanum

- Maniobrabilidad Alta
- Traccion Alta
- Puede deslizarse
- Mejor en un campo plano
- Requiere medida exactas para mejor uso



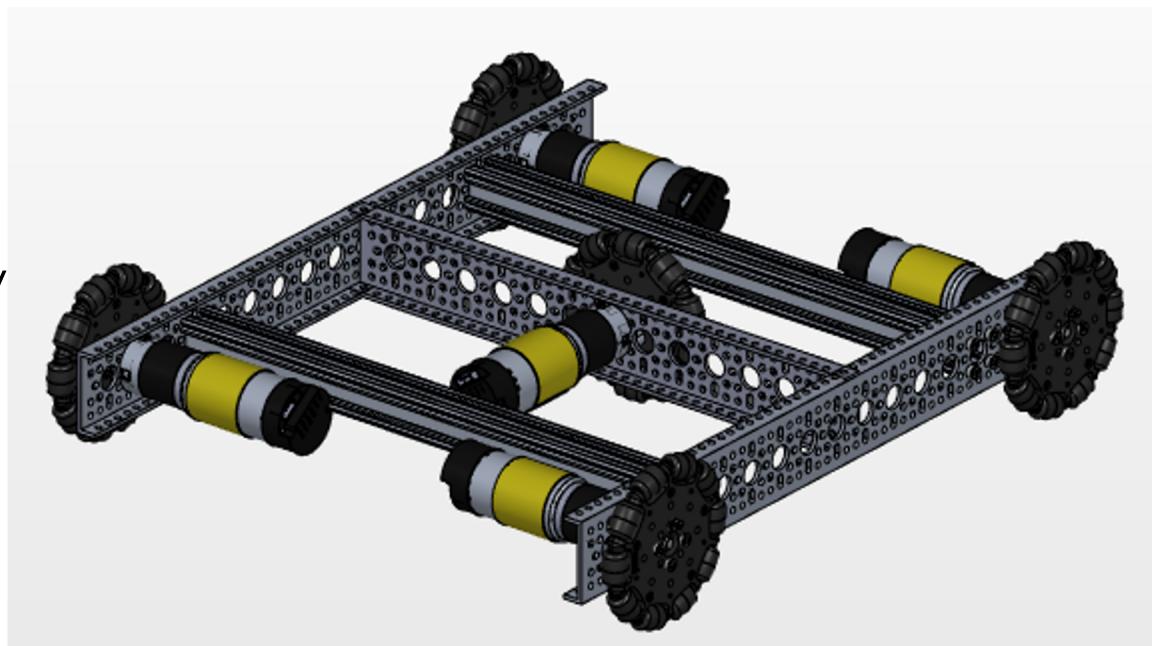
Manejo X

- Maniobrabilidad Alta
- Traccion Mala
- Puede Deslizarse
- Colocacion de Motores poco convencional
- STATIC BUILDUP



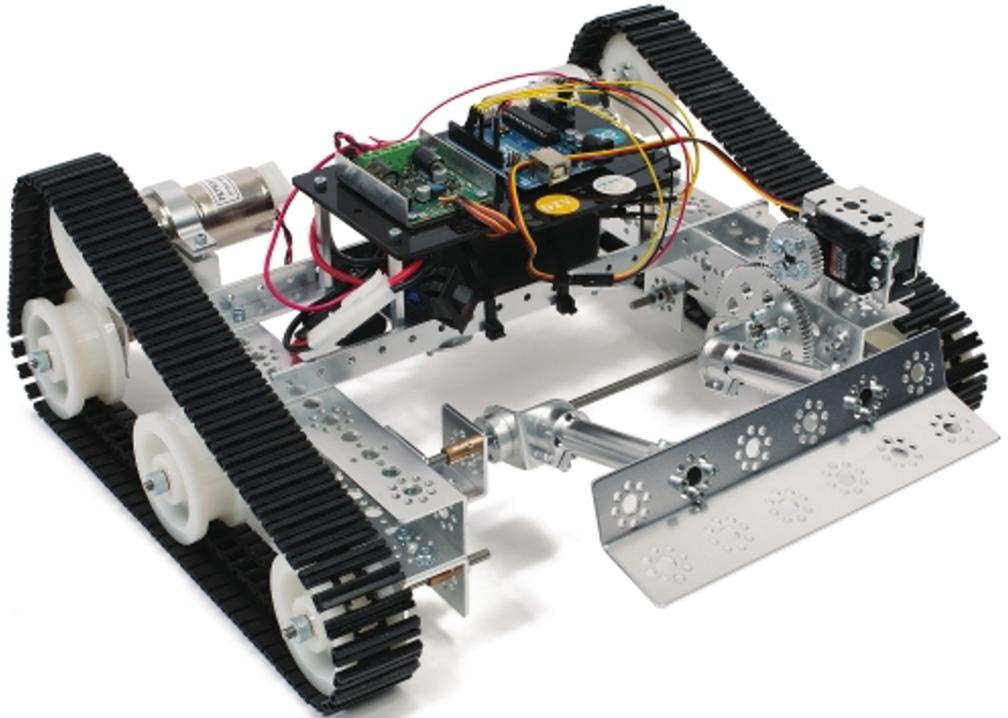
Manejo H

- Maniobrabilidad Alta
- Puede Deslizarse
- Traccion Mala
- Usa mucho espacio y motores
- STATIC BUILDUP



Llantas de traccion de oruga

- Buena Traccion
- Terreno Versatil
- Maniobrabilidad Mala
- Propenso a romperse



Swerve Drive (Manejo de Desvio)

- Maniobrabilidad Alta
- Buena Traccion
- Programacion Compleja
- Consumo Espacio
- Diseño Complejo



Metodos de Chassis

Como llegar del motor a la llanta

Manejo Directo

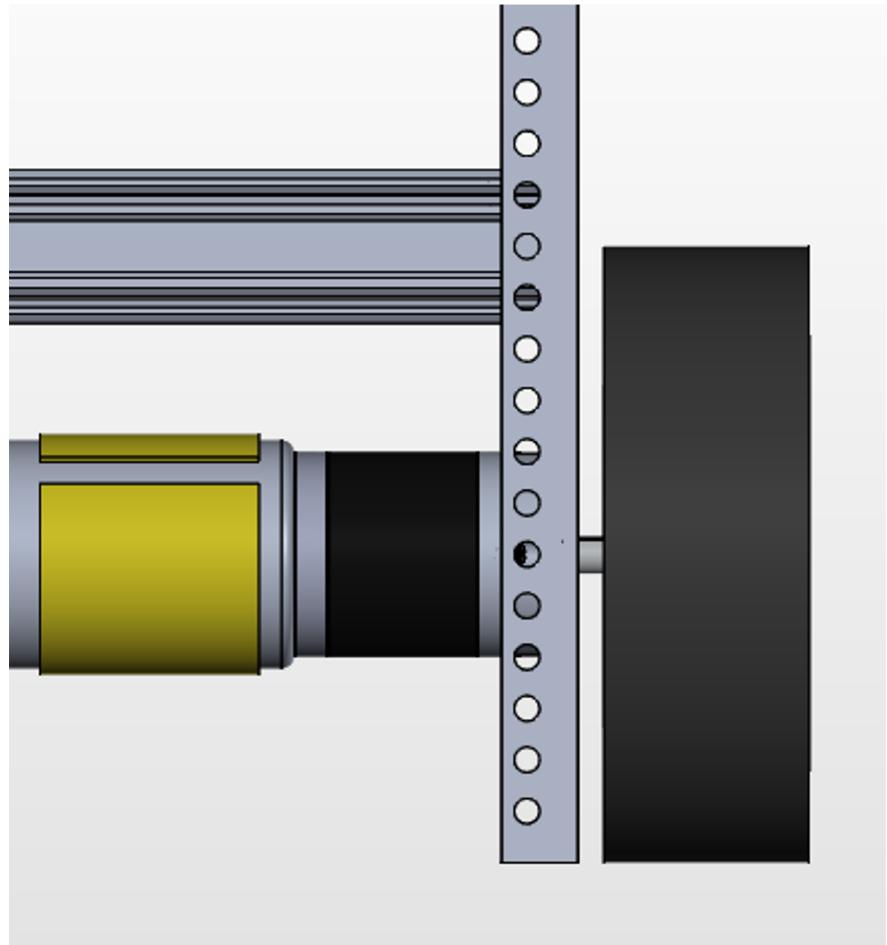
Manejo de Cadena

Manejo de Cinturon

Manejo de Engranes

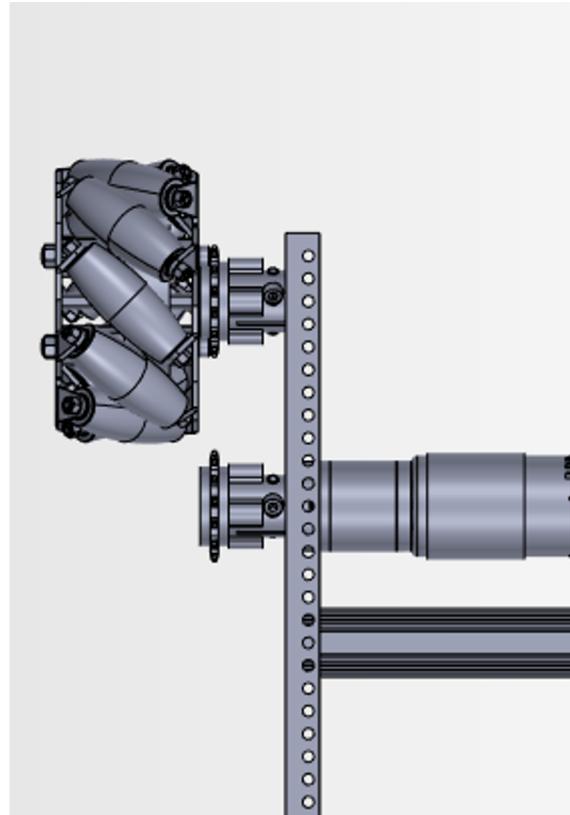
Manejo Directo

- El motor y la llanta comparten la misma flecha
- Menos probabilidad de fallo
- No flexibilidad en la posición del motor
- Desgasta la caja de cambios del motor



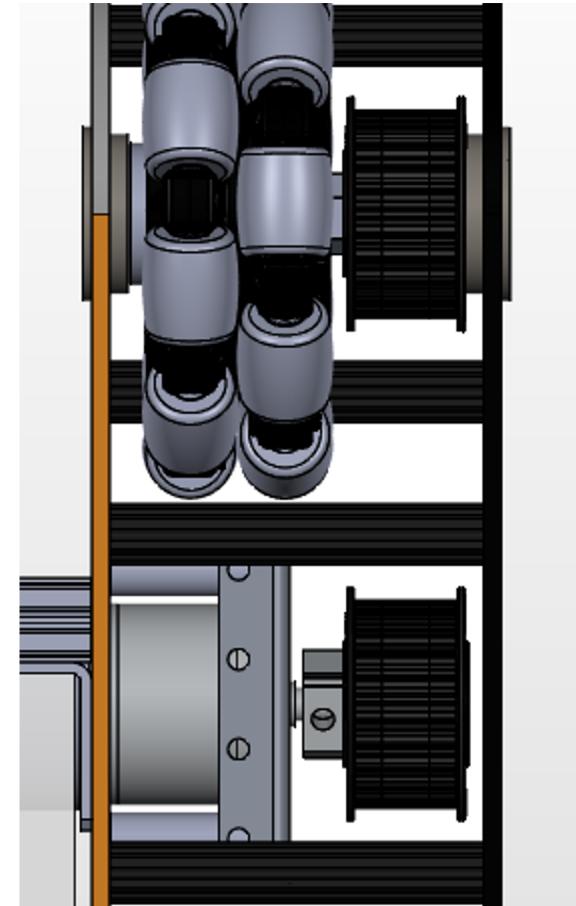
Manejo de Cadena

- Posicion de Motor Flexible
- Radio de Engane Variable
- Distancia Ajustable
- Requiere Tension
- Mucha Posibilidad de Fallo



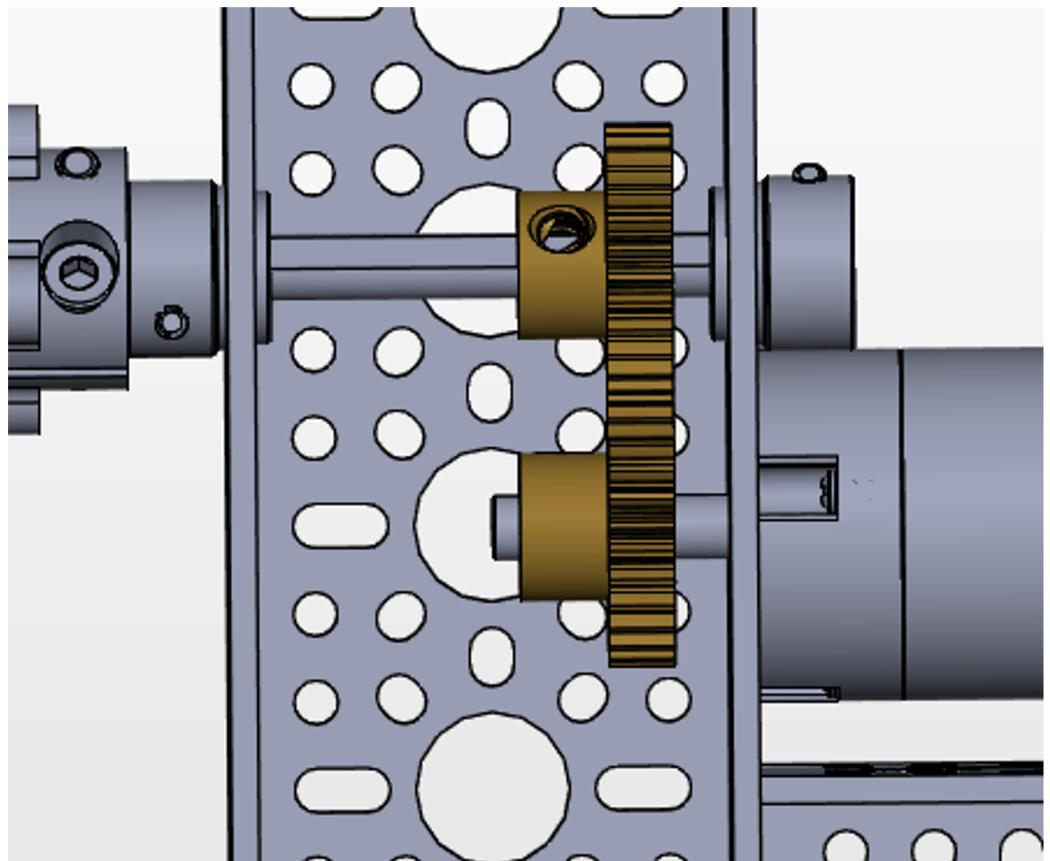
Manejo de Cinturon

- Posicion de Motor Flexible
- Requiere Poco Mantenimiento
- Radio de Engranaje Variable
- Relativamente Poca Posibilidad de Fallo
- Requiere Colocamiento Preciso
- Requiere Tension



Manejo de Engrane

- Posicion del Motor Semi-flexible
- Radio de Engrane Variable
- Puede Forzarse y Desgastarse
- Posibilidad Alta de Fallo

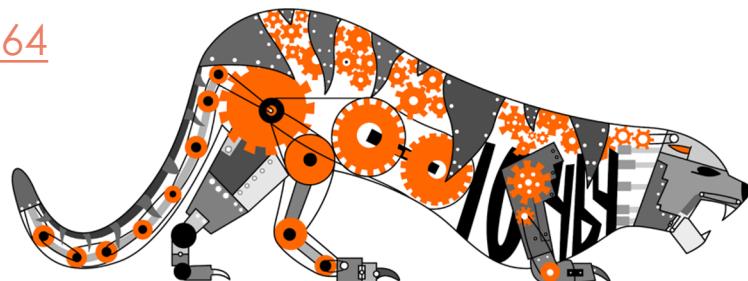


Consejos y Trucos

- Elige basado en tu experiencia
- Toma ventaja de flechas en forma hexagonal y de D
- Usa estructura consistente como piezas de perfil
- Haz diseños CAD y prototipos antes de hacer ensambles complejos
- Planea tu Chassis para acomodar los otros mecanismos de tu robot

Creditos

- Esta lección ha sido escrita por los Bionic Tigers 10464 para FTCTutorials.com
- Puedes contactar al autor en:
 - Página Web:
 - <http://lovelandrobotics.com/team10464>
 - Twitter:
 - @BionicTigersFTC
 - Email:
 - BionicTigers10464@gmail.com
- Más lecciones para el FIRST Tech Challenge se encuentran en www.FTCtutorials.com



Este trabajo está licenciado bajo una
[Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License.](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/)

Traducción

- Esta lección fue traducida por Botrregos Jr. 7649 para FTCTutorials.com
- Puedes contactar al traductor de la siguiente manera:
- Facebook:
 - @BotrregosJr7649
- Instagram:
 - @BotrregosJr7649
- Email:
 - grupobotrregos@gmail.com
- Más lecciones sobre First Tech Challenge disponibles en www.FTCTutorials.com



This work is licensed under a
[Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License.](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/)