Información general sobre conducción y dirección en la WRO®: Futuros Ingenieros

Fecha: 29.01.2023

El robot debe:

- Conducir sobre 4 ruedas normales.

- Tener 2 ejes.

No se permiten:

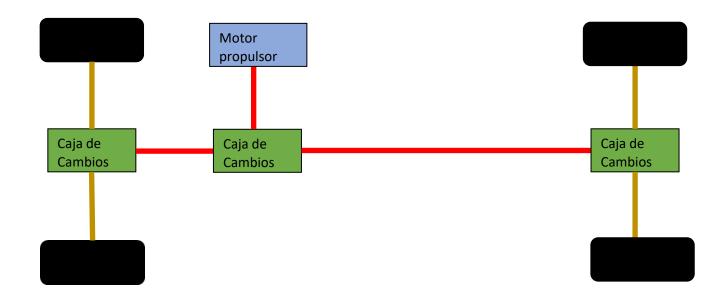
- Más de 2 motores para conducir.
- Más de 1 motor para la dirección.
- Accionar las ruedas y/o los ejes por separado.
- Accionamiento diferencial = 2 motores accionando ruedas diferentes (izquierda / derecha) separadas entre sí.

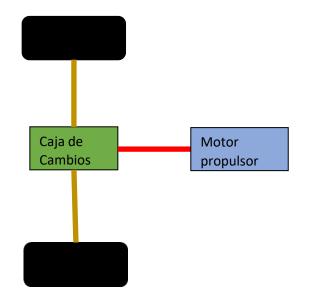
Se permiten las siguientes unidades:

- Tracción delantera: un motor acciona sólo el eje delantero, pero no las ruedas individuales del eje delantero.
- Tracción trasera: un motor acciona sólo el eje trasero, pero no las ruedas individuales de dicho eje.
- Tracción en las cuatro ruedas: mediante una conexión mecánica, un motor acciona los dos ejes a la vez, pero ni los ejes ni las ruedas se accionan individualmente.
- En lugar de 1 motor, pueden utilizarse 2 motores para el accionamiento, si están conectados mecánicamente entre sí; esto aumenta la potencia del accionamiento.
- Se permite el uso de engranajes diferenciales.

Se permite la siguiente conducción:

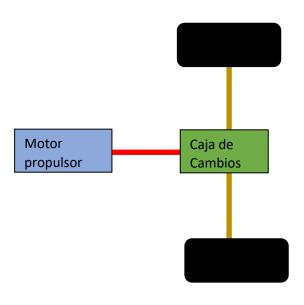
- 1 motor como máximo puede utilizarse para el manejo.
- Se permiten 1 y 2 ejes de dirección
- Con 2 ejes de dirección también se puede utilizar sólo 1 motor.

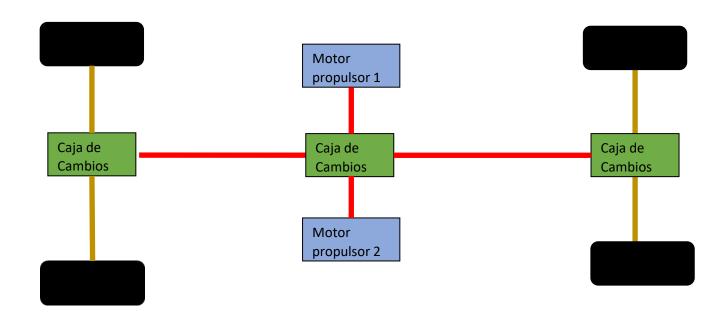


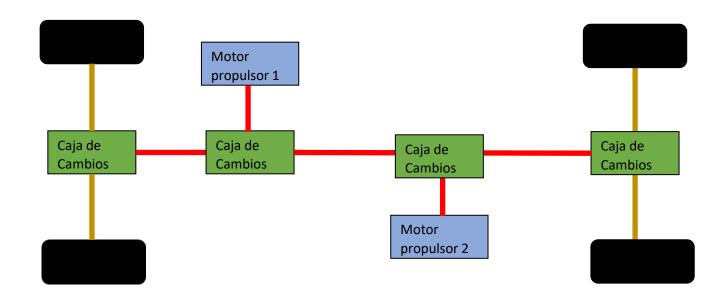








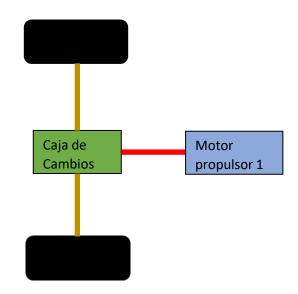


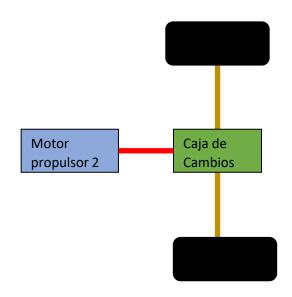


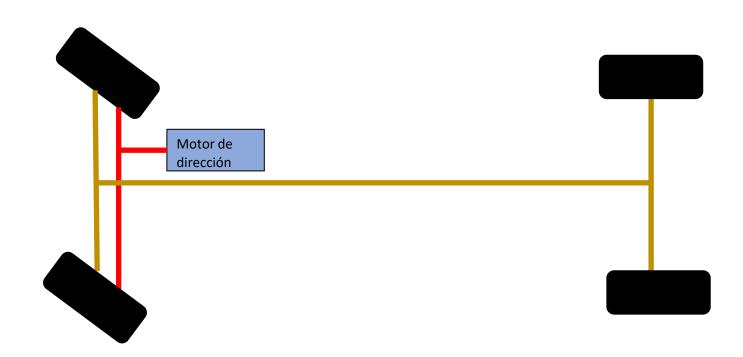
No Permitido

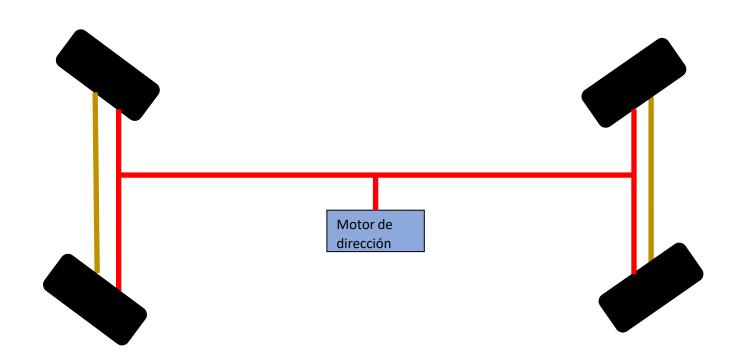
El diseño mostrado aquí no está permitido ya que:

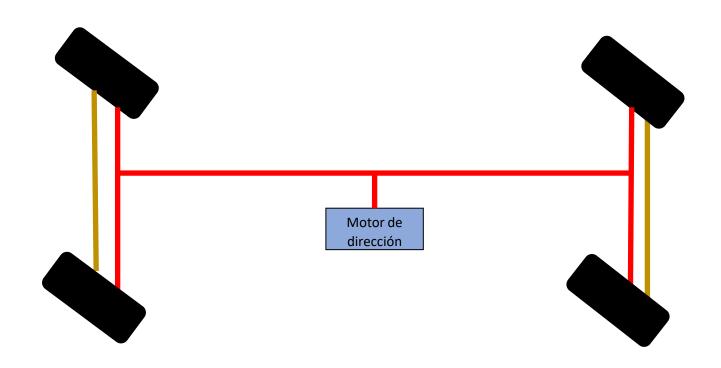
- los motores no
 están conectados
 mecánicamente
 entre sí.
- 2. Los motores accionan un eje cada uno por separado.





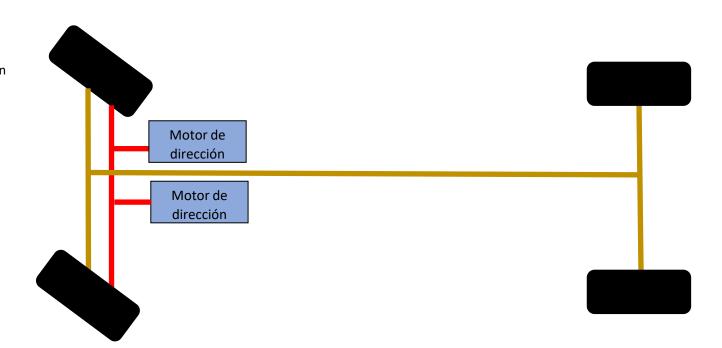






No Permitido

La construcción que se muestra aquí no está permitida, ya que se han instalado 2 motores de dirección



No Permitido

La construcción que se muestra aquí no está permitida, ya que se han instalado 2 motores de dirección

