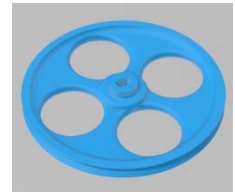
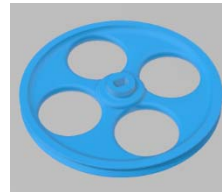
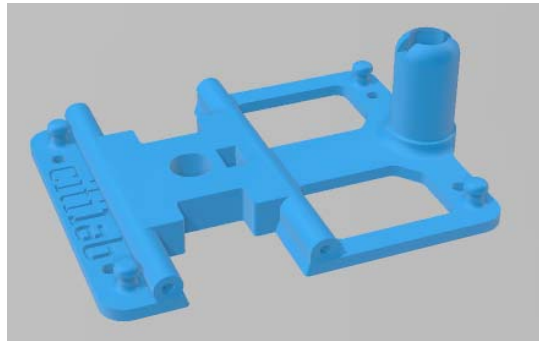




Estructura del Robot Fantàstic amb placa ED1

El robot Fantàstic ha estat creat en el Citilab amb la placa ED1 que incorpora un processador ESP32, sensors de temperatura, d'acceleració en tres eixos, de llum, d'infraroig, control de 2 motors pas a pas, una pantalla a color, 6 botons tàctils i bateria recarregable a través del connector USB-C.

Només he fet una adaptació de la base per evitar uns separadors metàl·lics que costen de trobar. Aquests separadors queden integrats en la mateixa base. La resta de peces son les mateixes que van estar dissenyades per Opcion3D



Material necessari

- Placa ED1 <https://shop.innovadidactic.com/ca/microblocks/1625-placa-ed1-8436574310009.html>
- 2 motors pas a pas 28BYJ-48 5V
- Bola metàl·lica de 9,525 mm
- 8 cargols M3x10
- 2 juntes tòriques OD 68 mm ID 62 mm 3mm

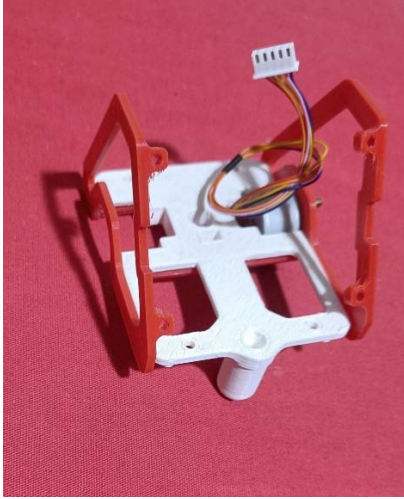
Els arxius STL es troben a <https://github.com/maynej/Suport-per-placa-ED1/blob/main/README.md>





Muntatge:

S'agafa la base i un dels laterals es posa el motor i es fixa amb dos cargols M3x10, el mateix per l'altre banda.



Quedarà de la següent manera. Després es munten les juntes tòriques en les rodes.



Finalment es col·loca la placa ED1 en el frontal i es fixa amb 4 cargols M3x10, es connecten els motors a cada connector JST, es posa la bola boja i ja podem programar per utilitzar-lo

