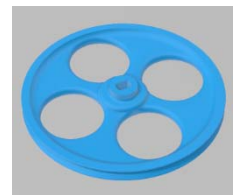
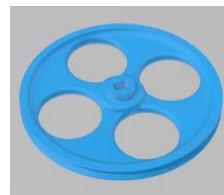
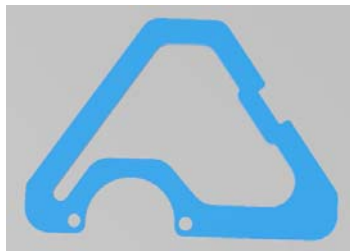
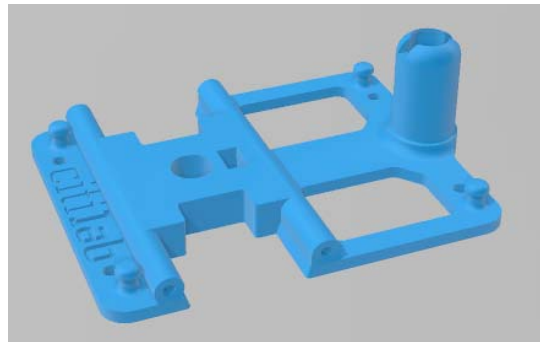




Estructura del Robot Fantàstic con la placa ED1

El robot Fantàstic se ha creado en el Citilab con la placa ED1 que incorpora un procesador ESP32, sensores de temperatura, de aceleración en tres ejes, de luz, de infrarrojos, control de 2 motores paso a paso, una pantalla a color, 6 botones táctiles y batería recargable a través del conector USB-C.

Solo he hecho una adaptación de la base para evitar unos separadores metálicos que cuestan encontrar. Estos separadores quedan integrados en la misma base. El resto de piezas son las mismas que fueron diseñadas por Opcion3D.



Material necesario

- Placa ED1 <https://shop.innovadidactic.com/ca/microblocks/1625-placa-ed1-8436574310009.html>
- 2 motores paso a paso 28BYJ-48 5V
- Bola metálica de 9,525 mm
- 8 tornillos M3x10
- 2 juntas tóricas OD 68 mm ID 62 mm 3mm

Los archivos STL se encuentran en:

<https://github.com/maynej/Suport-per-placa-ED1/blob/main/README.md>

