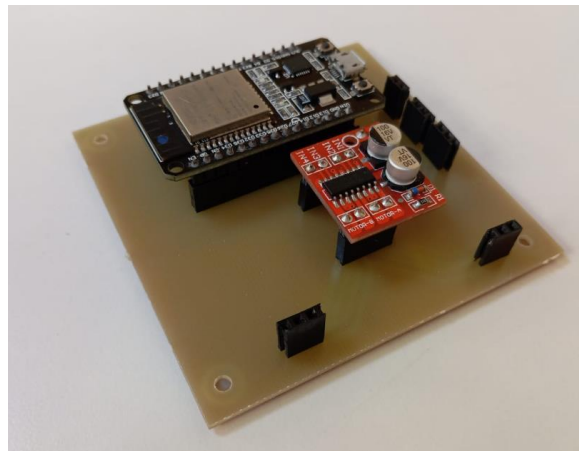
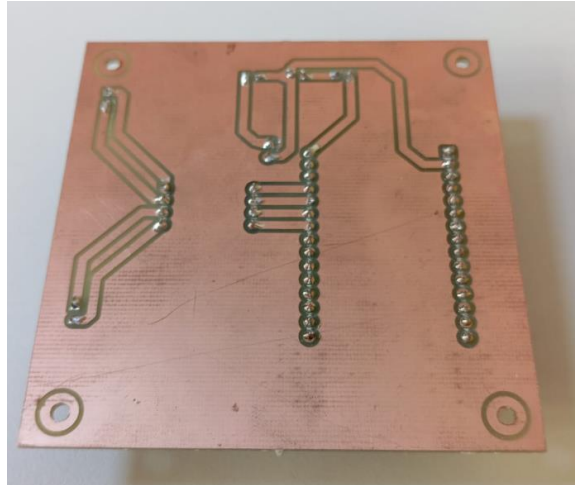


En el siguiente enlace encontrarás todos los archivos necesarios para fabricar este robot:

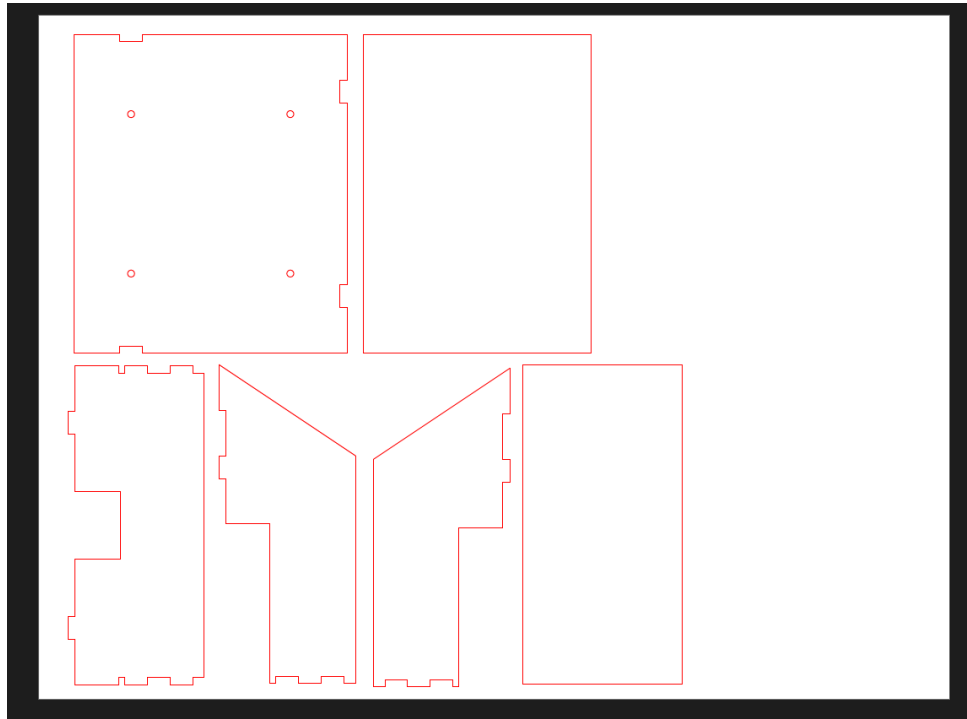
PCB

Descarga los archivos gerber para realizar tu PCB de manera adecuada, en mi caso fue realizada por medio de una CNC.



Esqueleto

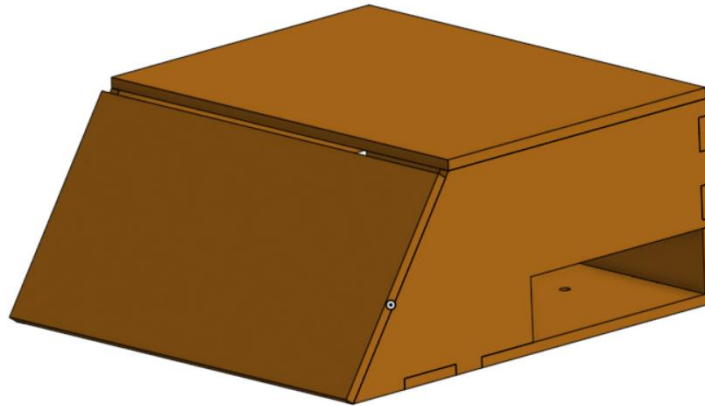
Puedes encontrar un PDF que dice piezas, está listo para cortar en laser, se recomienda MDF o acrílico, pero el espesor debe ser de 3.2 mm.



Armado

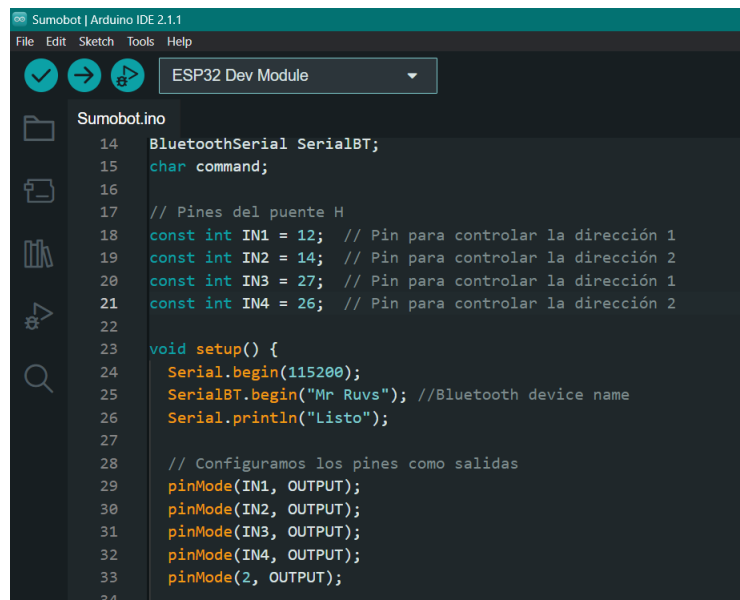
No es complejo de armar, solo ve uniendo las piezas según la imagen. Puedes guiarte por medio del modelo en 3D.

<https://cad.onshape.com/documents/4f851e35617bf4d507046038/w/bfadb3745df03967d52af564/e/bcaedacb74877c7ef6389b68?renderMode=0&uiState=6737faf63c51dc23d4838bd5>



Código

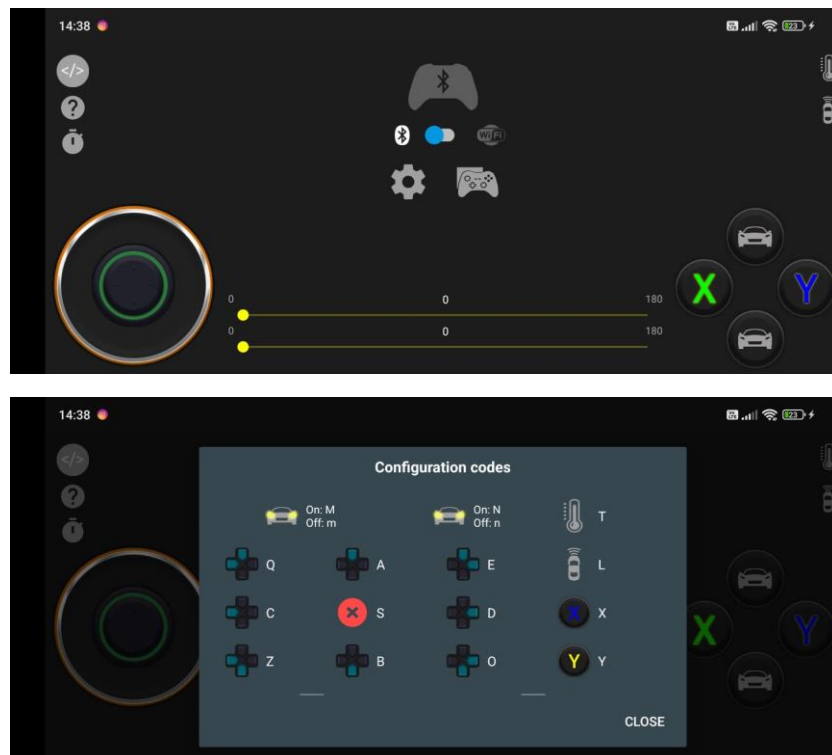
Encontrarás una carpeta llamada Sumobot, ahí encontrarás el código realizado en el Arduino IDE en C++.



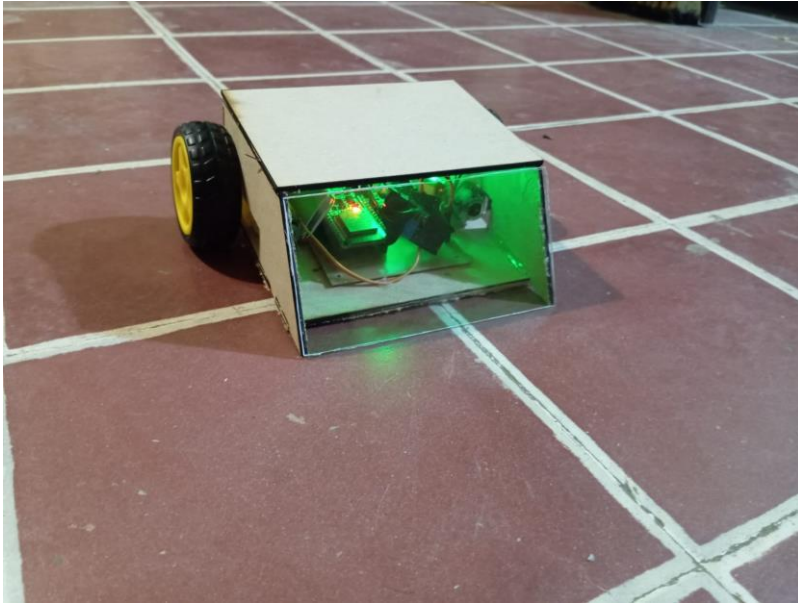
```
Sumobot | Arduino IDE 2.1.1
File Edit Sketch Tools Help
ESP32 Dev Module

Sumobot.ino
14 BluetoothSerial SerialBT;
15 char command;
16
17 // Pines del puente H
18 const int IN1 = 12; // Pin para controlar la dirección 1
19 const int IN2 = 14; // Pin para controlar la dirección 2
20 const int IN3 = 27; // Pin para controlar la dirección 1
21 const int IN4 = 26; // Pin para controlar la dirección 2
22
23 void setup() {
24   Serial.begin(115200);
25   SerialBT.begin("Mr Ruvs"); //Bluetooth device name
26   Serial.println("Listo");
27
28   // Configuramos los pines como salidas
29   pinMode(IN1, OUTPUT);
30   pinMode(IN2, OUTPUT);
31   pinMode(IN3, OUTPUT);
32   pinMode(IN4, OUTPUT);
33   pinMode(2, OUTPUT);
34 }
```

Para controlarlo te recomiendo utilizar la aplicación Arduino Car, es una interfaz amigable.



Final



Video:

https://www.youtube.com/watch?v=P_5kF9ljeOA