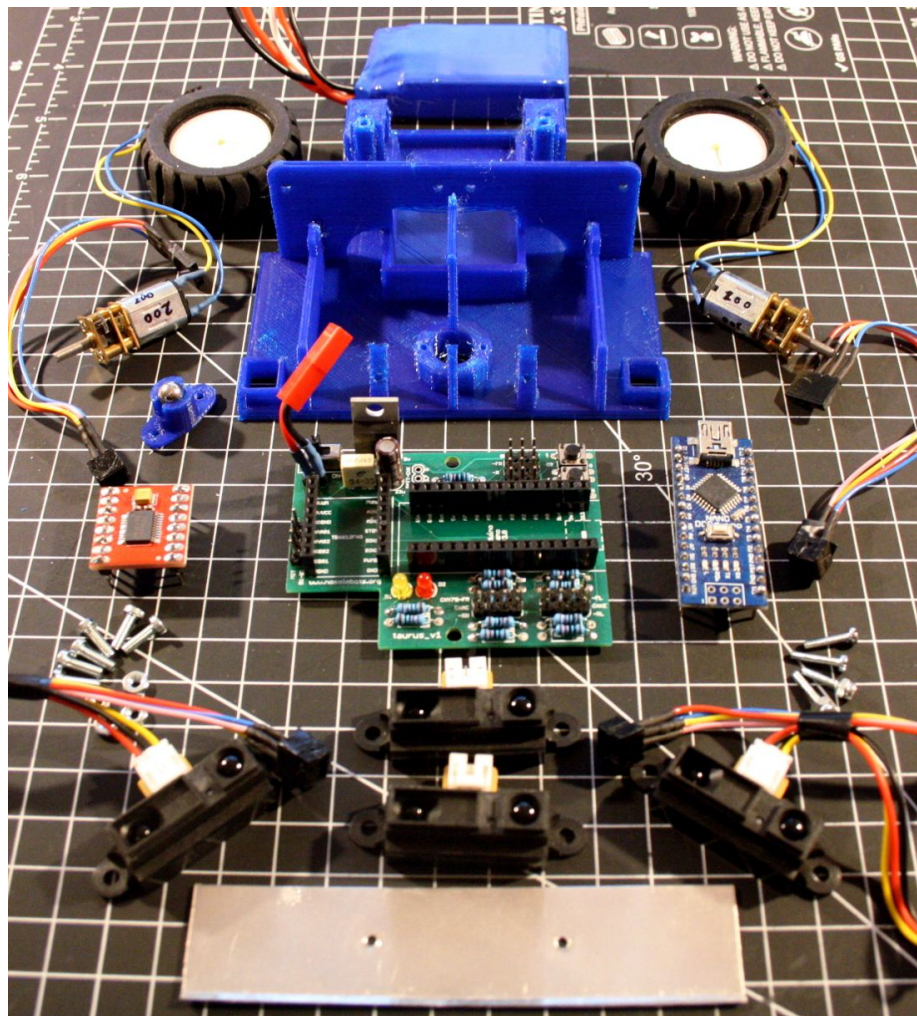
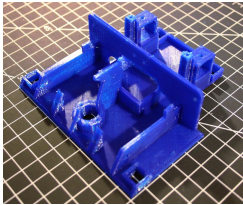



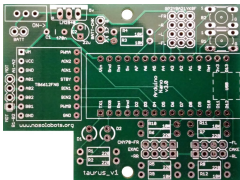



taurus\_v1

*lista de componentes*






*Despezamento do kit*

Compoñente	Descripción	Unid	Observacións
	Chasis <i>taurus_v1</i>	1	(Modelo 3D)
	Soporte "roda loca"	1	(Modelo 3D)
	Bola de aceiro 6mm	1	Para "roda loca"
	Rodas Pololu 42x19 mm	2	
	PCB	1	Placa de circuito impreso do kit <i>taurus_v1</i>
	Arduino Nano	1	

	TB6612FNG	1	
	Micro motor DC N20	2	
	Bateria LiPo 2S 7,4V 850mAh	1	Pódese substituir por outra batería LiPo de diferente capacidade
	Sensor Sharp GP2Y0A21YK	4	
	Sensor CNY70	4	
	Interruptor deslizante 3P	1	
	Interruptor pulsador 6x6x5mm	2	
	Led	2	3mm o 5mm (calquera cor)

	Regulador 5V LM2940	1	
	Condensador cerámico 470nF	1	Para circuito regulador de voltaxe
	Condensador electrolítico 22uF	1	Para circuito regulador de voltaxe
	Resistencia 220 ohm	6	
	Resistencia 10K ohm	4	
	Tiras de pines macho-femia		Para zócalos de Arduino Nano e driver TB6612FNG
	Tiras de pines macho-macho		Para conexión a la PCB de sensores e saídas motores
	Parafusos e porcas M2	4	Para suxeitar chapa frontal e soporte "roda loca" a chasis
	Parafusos e porcas M2.5	10	Para suxeitar PCB e sensores GP2Y0 a chasis

	Jumpers e cables		Para conexións sensores
	Conector JST femia	1	Para conexión Batería LiPo a PCB
	Chapa frontal aluminio 100x20x1mm		(opcional)