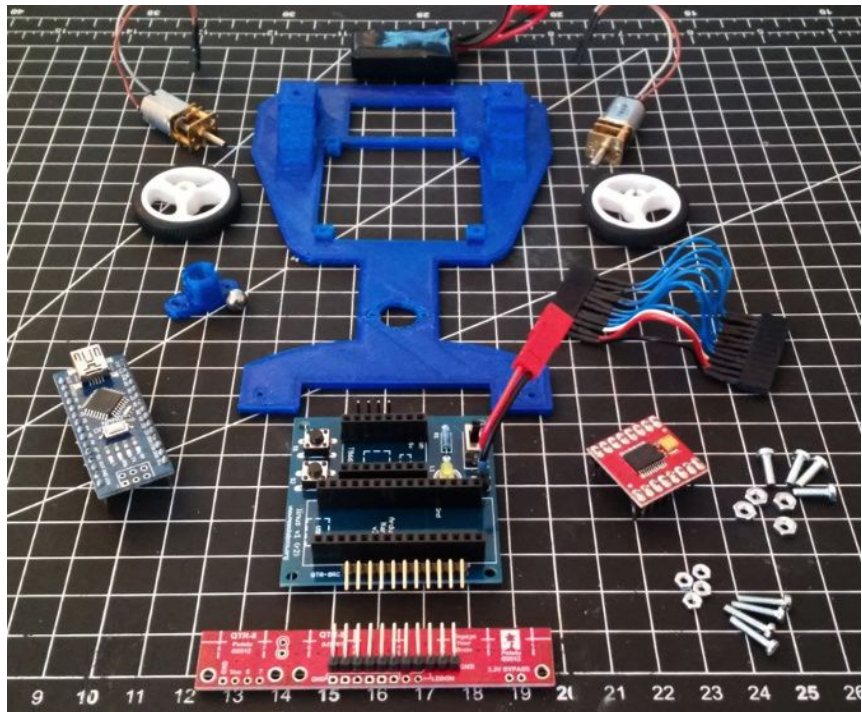
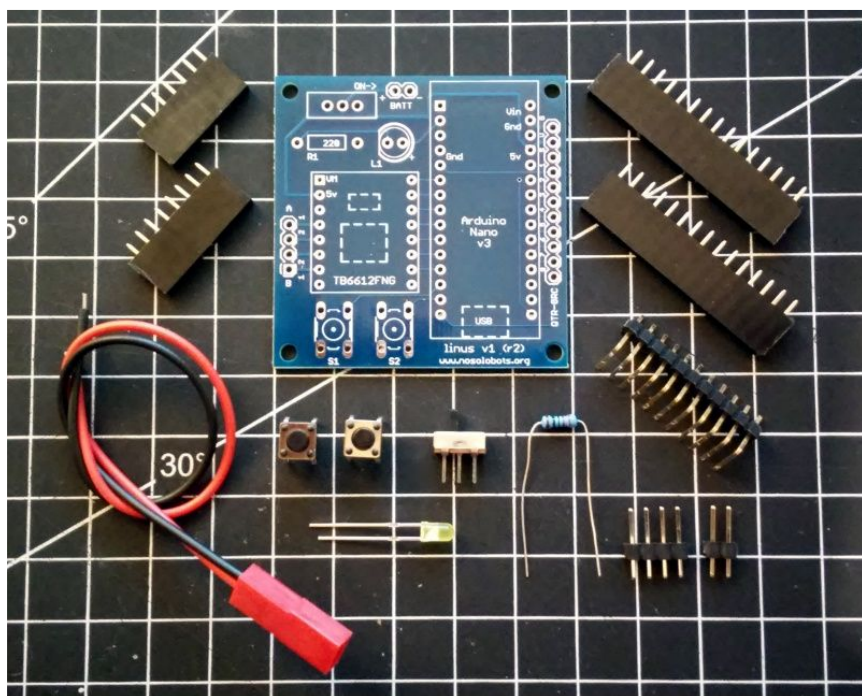


linus_v1

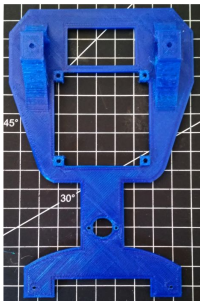



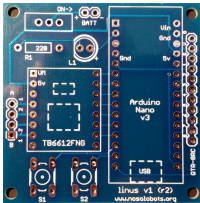

lista de componentes







Despeçamento do kit



Despeçamento da PCB

Compoñente	Descrición	Unid	Observacións
	Chasis <i>linus_v1 (r2)</i>	1	(Modelo 3D)
	Soporte " <i>roda loca</i> "	1	(Modelo 3D)
	Bola de aceiro 6mm	1	Para " <i>roda loca</i> "
	Rodas Pololu 32x7 mm	2	
	PCB	1	Placa de circuito impreso do kit <i>linus_v1 (r2)</i>
	Arduino Nano	1	

	TB6612FNG	1	
	Micro motor DC N20	2	
	Batería LiPo 2S 240mAh	1	
	Sensor Pololu QTR-8RC	1	
	Interruptor deslizante 3P	1	
	Interruptor pulsador 6x6x5mm	2	
	Led	1	3mm o 5mm (calquera cor)
	Resistencia 220 ohm	1	

	Tiras de pines macho-femia		Para zócalos de Arduino Nano e driver TB6612FNG
	Tiras de pines macho-macho		Para conexión a la PCB de QTR-8RC e saídas motores
	Parafusos e porcas M2	4	Para suxeitar QTR-8RC e soporte "roda loca" a chasis
	Parafusos e porcas M2.5	4	Para suxeitar PCB a chasis
	Jumpers femia-femia	11	Para conexión QTR-8RC e PCB
	Conector JST femia	1	Para conexión Batería LiPo a PCB