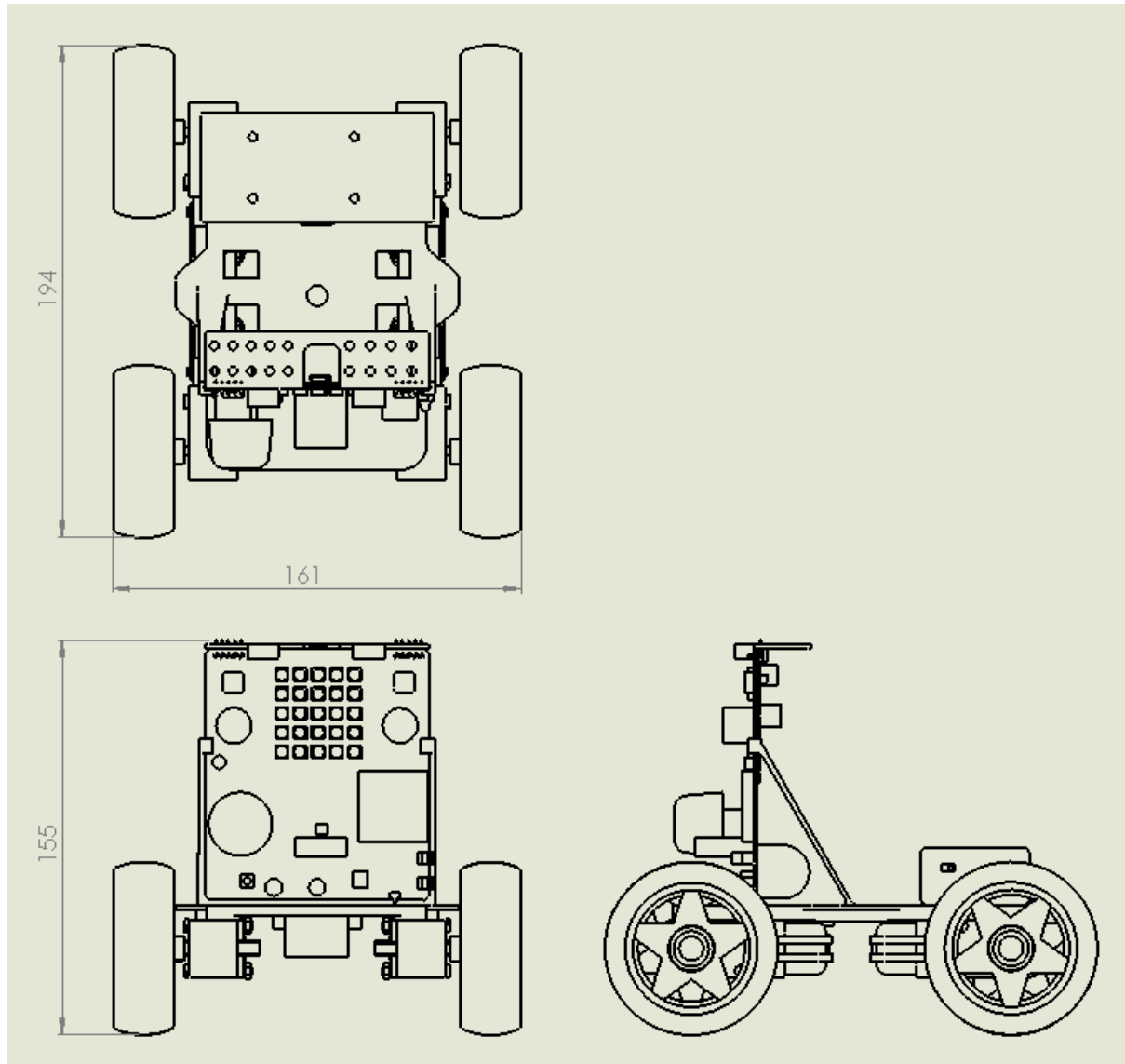


Robô Móvel Skid-Steer - Informações

Desenho com medidas do robô



Desenhos do chassis para impressão 3D

▣ RoboSeguidorCor <- Link Google Drive

ABS_1.0070_chassis_para_4x4_v4.STL

ABS_dir_1.0071_suporteBitDog_MaoFrancesa_v3.STL

ABS_esq_1.0071_suporteBitDog_MaoFrancesa_v3.STL

As 'mãos francesas' são coladas com fita dupla-face no chassis

Programa em MicroPython do robô

<https://github.com/BitDogLab/BitDogLab/tree/main/software/RoboMovel>

Nomes dos apps Android que controlam robô

Arduino Bluetooth Controller (por Giristudio)

BT Car Controller-Arduino/ESP (por Giristudio)

Lista de componentes

- placa BitDogLab v6 ou v7
- 4 motores tt dc 3-6V com redutor e roda de 68mm
 - 2 motores traseiros (master) com rabichos JST-SH 2P e 4 jumpers fêmea soldados
 - 2 motores dianteiros (slave) com 4 jumpers macho soldados
- chassis impresso em ABS v4
- 2 mãos-francesas impressas em ABS v3
- fita dupla-face
- 4 parafusos M3x25
- 4 porcas M3
- módulo ponteH tbn6612fng (módulo em PCB BitDogLab)
- cabo flat IDC 02x07
- suporte para 2 baterias 18650
- 2 baterias Li-Ion 3,7V 18650
- conector XT30 macho
- módulo bluetooth HC05