

Listado de componentes mecánicos del robot

- Plancha de metacrilato de 170x120x3mm.
- Aro de metacrilato de 200mmØ.
- 2 tiras de metacrilato de 100x30x3mm
- 6 bridas.
- 2 servos futaba3003 o compatibles
- Cilindro macizo de metacrilato de 30mmØ y 30mm de lado.
- Tira de cinta vulcanizable para hace la goma de la rueda.
- 2 CDs pequeños de 200Mb.
- 0,6 metros de cable de altavoz de 0,5mmØ

Listado de componentes de la placa base (TC_EPI):

Tipo Componente	Cantidad	Valor	Encapsulado
Resistencia	4	39K	SMD 1206
Resistencia	4	180	SMD 1206
Resistencia	5	10K	SMD 1206
Resistencia	2	3K3	SMD 1206
Condensador	7	100nF	SMD 1206
Condensador	2	22pF	SMD 1206
Condensador	6	1uF/16V	TANTAL-A
Condensador	1	100uF/16V	Inserción
Diodo	3	1N4148	SMD Minimelf
7805	1	-	TO-220
7809	1	-	TO-220
MAX232	1	-	Dip-16
L293	1	-	Dip-16
PIC	1	PIC16F877-20/L	PLCC-44
Zócalo	2	-	Dip-16
Zócalo	1	-	PLCC-44
Pulsador	3	Pulsador tacto para PCB	-
LED	1	Rojo 5mm.	-
Cristal Cuarzo	1	20Mhz.	-
Conector	4	Clema 2pin PCB	Paso 5.08mm
Conector	16	Molex macho 4 pines vertical	Paso 2.54mm para PCB
Conector	2	RJ11 6hilos	Vertical para PCB
Jumpers	4	-	-
Conector	1	5x2 vertical	-
Tira de pines	14 pines	Torneados	Para LCD
Tira de pines	14 pines	Macho corto-hembra largo	Para LCD
Tira de pines	14 pines	Macho-Macho	Para LCD
Tira de pines	11 pines	Macho-Macho	Para Jumpers
LCD	1	LM052L(2x16car)	-

Listado de componentes de la Placa de Sensores (TS_SF5110):

Tipo Componente	Cantidad	Valor	Encapsulado
Diodo	1	1n4148	Insercion
Resistencia	1	10K / ¼ W	Inseccion ¼ W
Resistencia	1	10 / 1W	Inseccion 1W
Resistencia	1	82 / ¼ W	Inseccion ¼ W
Resistencia	2	1K1 ¼ W 1% Tolerancia	-
Potenciometro	1	220	Normal – ajuste superior
Condensador	1	10nF	Inseccion
Condensador	1	100nF	Inseccion
Condensador	3	4,7 uF / 16V o +	Inserción
Transistor	1	2N2222	Metálico
SFH5110-38 o IS1U60	3	-	-
LED IR	3	Emisor IR normal	-
555	1	-	Dip-8
Zócalo	1	-	Dip-8
Jumpers	4	-	-
Tira Pines	8 pines	Macho – macho	Para Jumpers
Tira Pines Acodado	5 pines	Macho – macho acodado	-
Conector	2	Molex macho 4 pines vertical	Paso 2.54mm para PCB
Conector	2	Molex macho 3 pines vertical	Paso 2.54mm para PCB

Otros componentes electrónicos del robot:

Tipo Componente	Cantidad	Valor	Encapsulado
Conector	12	Molex hembra 4 pin + pines	Paso 2.54mm para Cable
Conector	2	Molex hembra 3 pin + pines	Paso 2.54mm para Cable
Cable	2 metros	Paralelo de 10 hilos	-
Sensor	4	CNY70	-
Bumper	2	Final Carro pequeño de lámina larga	-
Separador	4	Agujero - Tornillo	15mm
Separador	2	Agujero - Tornillo	25mm
Tornillo	4	Para Separador	-
Tuerca	4	Para separador	-
Adaptador	1	DB-9 Hembra a RJ11 Hembra	-
Cable	1metro	Cable 6 vias con RJ-11 macho en los extremos montado.	-
Sensor	1	GP2D02	-
Portapilas	1	Para 4 pilas tamaño R6	-

