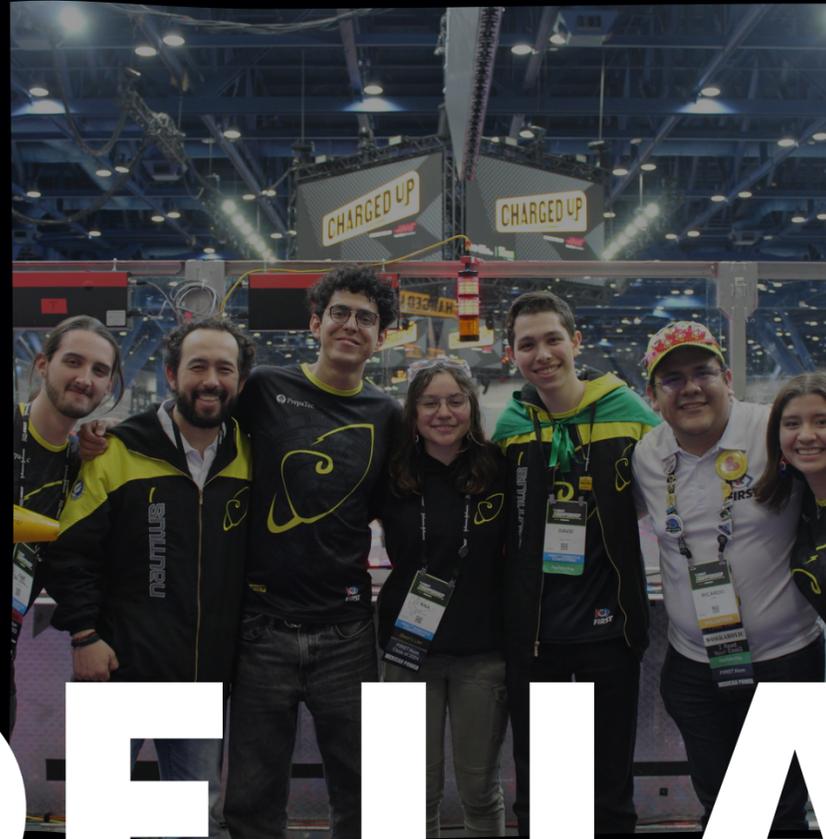
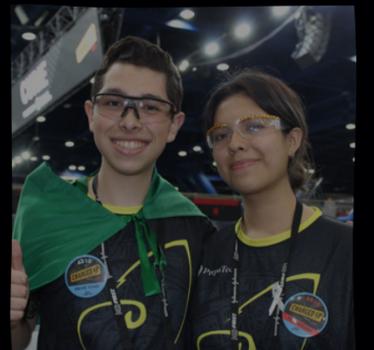
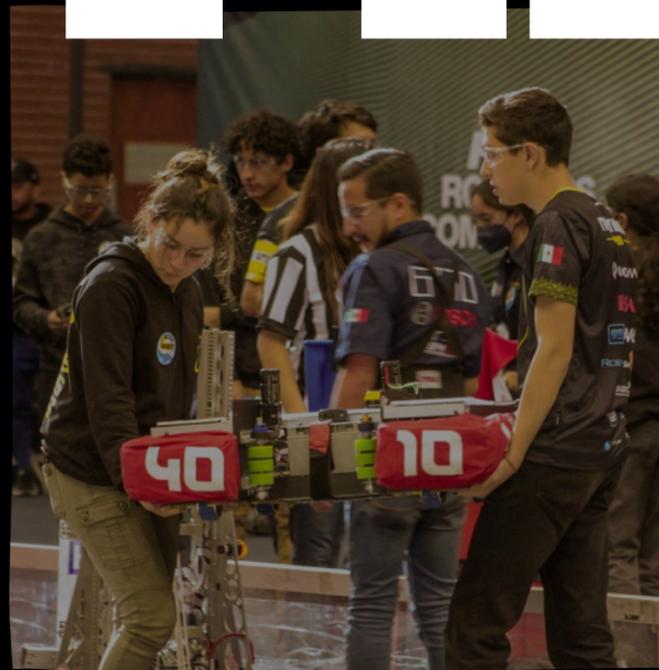




# nautilus 4010



# TIPOS DE LLANTAS



# LLANTAS DE TRACCIÓN

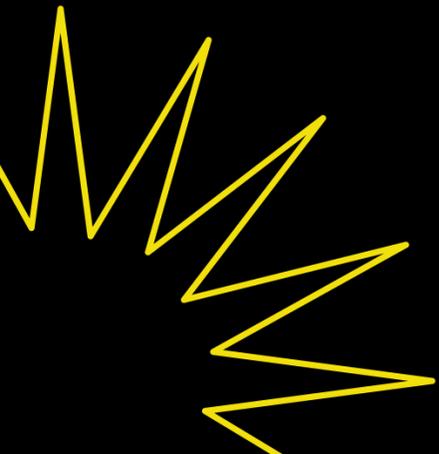
SE PARECEN A LAS RUEDAS QUE SE PUEDEN VER EN UN AUTOMÓVIL O BICICLETA.

EL OBJETIVO PRINCIPAL DE ESTAS ES TIRAR DE UN ROBOT (O CREAR TRACCIÓN) DE MANERA LINEAL, LO QUE PERMITE QUE ESTE SE MUEVA HACIA ADELANTE O ATRÁS.



# LLANTAS DE AGARRE 90MM

ESTAS LLANTAS TIENEN LA MISMA FUNCIÓN QUE LAS ANTERIORES, SIN EMBARGO, ESTÁN DISEÑADAS PARA UN AGARRE ÓPTIMO EN SITUACIONES EN LAS QUE EL MATERIAL CON EL QUE INTERACTÚA TENGA UN BAJO COEFICIENTE DE FRICCIÓN, COMO ALFOMBRAS O BOLAS DE ESPUMA.



# LLANTAS OMNI

EL OBJETIVO PRINCIPAL DE ESTE TIPO DE LLANTAS ES REALIZAR MOVIMIENTOS OMNIDIRECCIONALES. ESTO SIGNIFICA QUE EL ROBOT PODRÀ MOVERSE HACIA CUALQUIER ÀNGULO SIN NECESIDAD ALGUNA DE TENER QUE REALIZAR UNA ROTACIÓN PREVIA. POR ESTE MISMO HECHO, UTILIZARLAS TE AHORRA MUCHO TIEMPO A LA HORA DE LA COMPETENCIA.

PARA CONSEGUIR ESTE TIPO DE MOVIMIENTO ES NECESARIO QUE LAS LLANTAS SEAN COLOCADAS EN UN ÀNGULO DE 90°



# MECANNUM

TIENEN LA MISMA FUNCION QUE LAS OVNI, SIN EMBARGO, TIENEN LA CUALIDAD DE NO NECESITAR UN ÀNGULO DE 45°. ESTO DEBIDO A LA FORMA EN LA QUE SE ENCUENTRAN COLOCADOS LOS RODILLOS ALREDEDOR DE EL EJE, YA QUE CUENTAN CON ESTE ÀNGULO



2

# GLOSARIO

**TRACCIÓN:** SE TRATA DEL ACTO Y LA CONSECUENCIA DE TIRAR DE UNA COSA CON EL OBJETIVO DE DESPLAZARLA O DE CONSEGUIR QUE SE MUEVA.





# nautilus 4010