

1.2 Desventajas

Es importante que las conozcas:

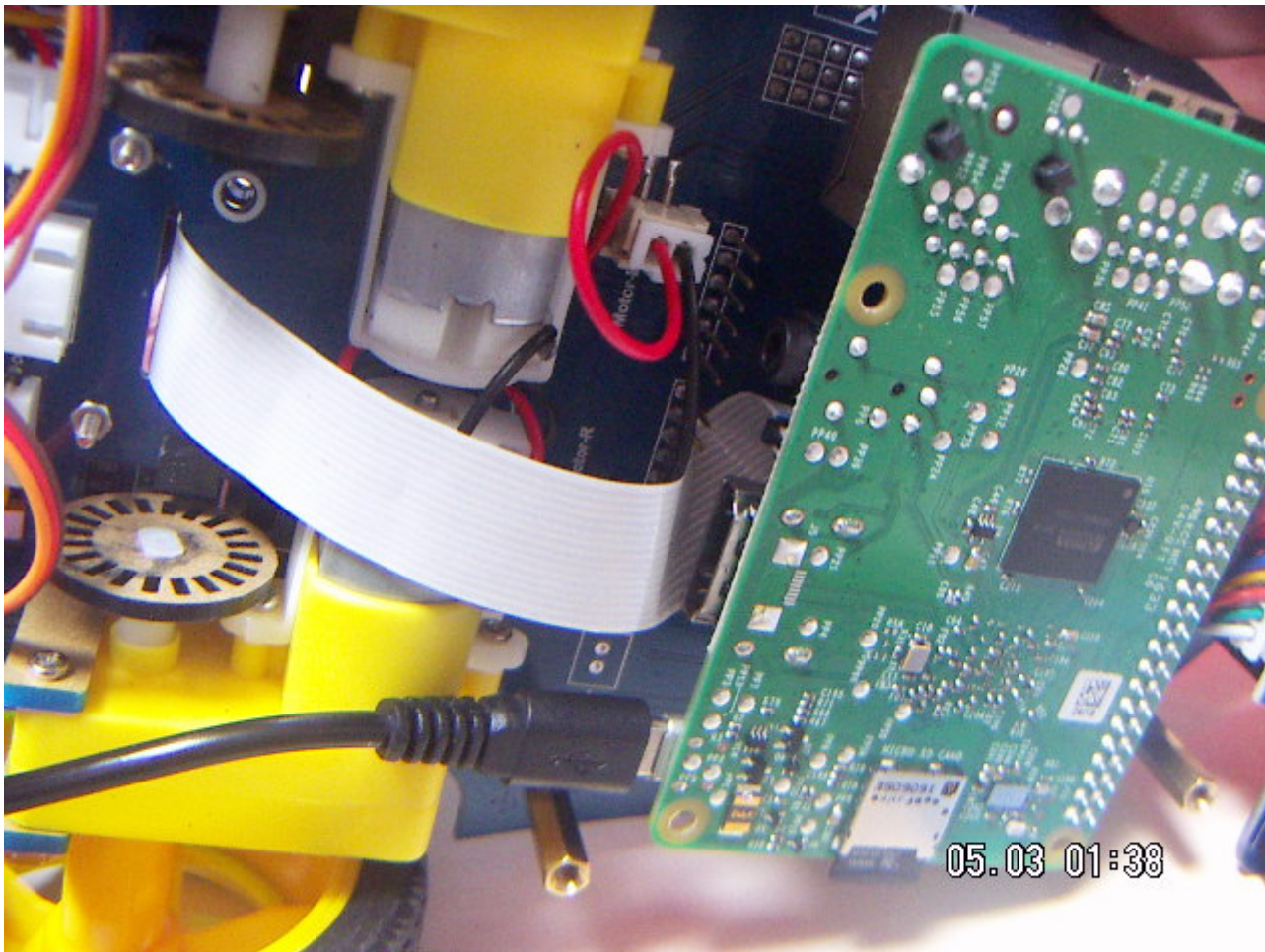
Primera desventaja: CUIDADO CON LAS PILAS 18650

No son tan peligrosa como las pilas de Plutonio-238, pero tienen sus peligros. Le dedicamos una página especial

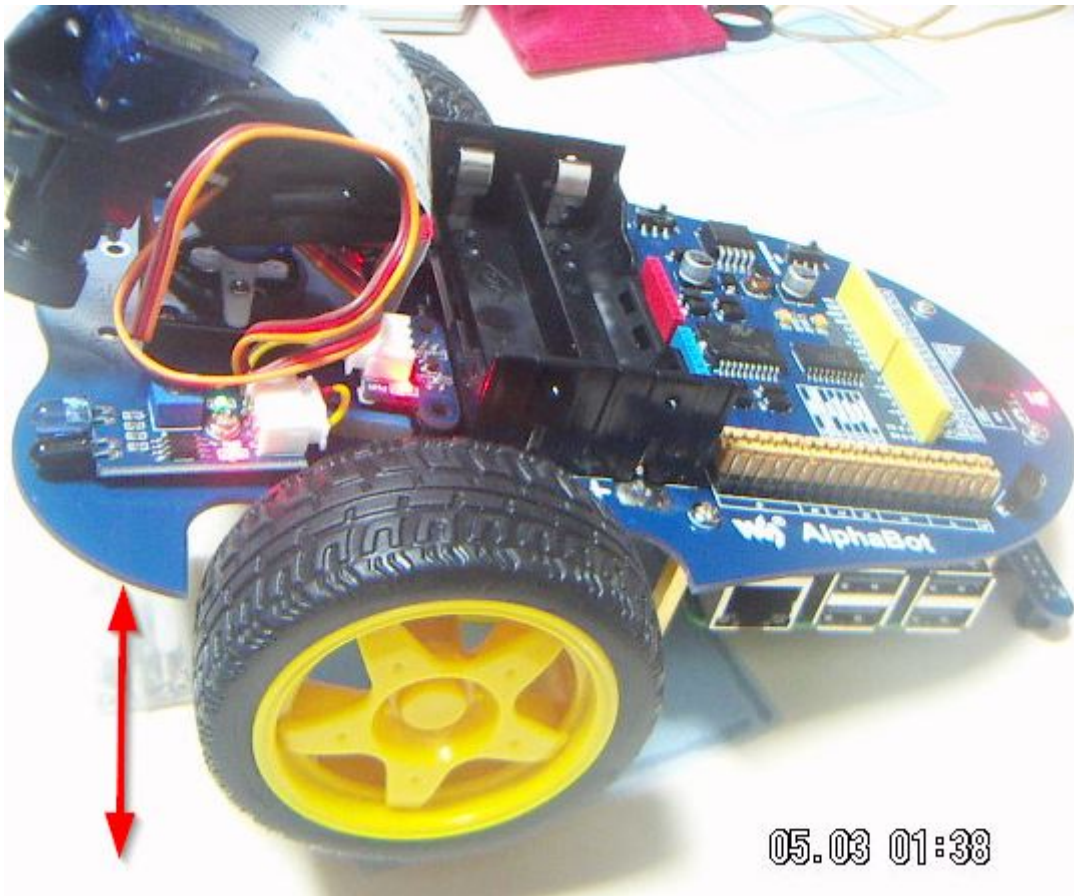
Segunda desventaja: No se puede utilizar la fuente de alimentación de la Raspberry con el chasis de abajo montado

Esto es importante mientras estamos programando este robot, hacer pruebas y depuraciones **sin utilizar las pilas** (son un engorro, sólo hay que ponerlas cuando ya lo tenemos todo depurado).

Se puede utilizar la fuente de alimentación de la Raspberry (output 3.000 mA) pero para conectarlo hay que quitar la placa de abajo

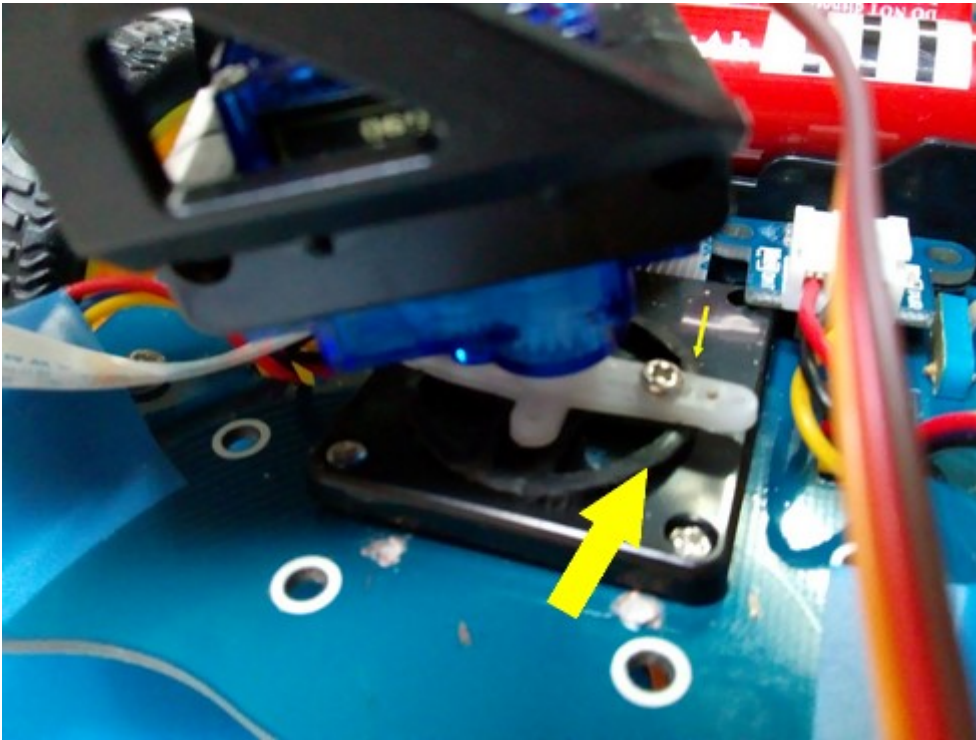


Y por supuesto levantar el robot para que no salga disparado conectado con el cable, que los motores trabajen en vacío y entonces sí que la fuente de alimentación lo puede soportar:

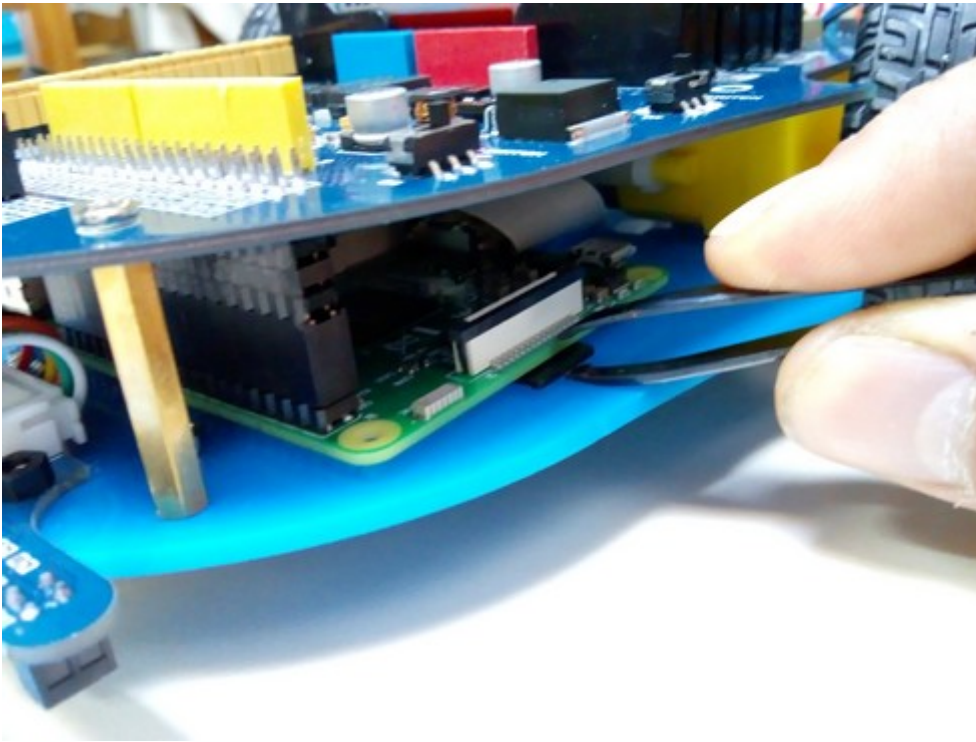


Tercera desventaja: FALLOS EN EL DISEÑO:

- Del brazo de robot, el pie no se ajusta bien a la placa y tampoco a la cámara web (en las fotos las flechas amarillas) Ver Chapuzas nº 1, 2 y 3 de [DIY](#).



- El brazo robot está situado demasiado hacia delante, lo que dificulta la posibilidad de colocar un sensor de Ultrasonidos en la parte delantera, esto lo hablaremos en este punto.
- El acceso a la tarjeta microSD es difícil, una manera es utilizando unas pinzas de depilar (ver foto) o desmontando la tapa inferior.



- Otro defecto es **la colocación del siguelíneas atrás del sentido de la marcha**, esto lo veremos en el capítulo correspondiente y lo solucionaremos haciendo que vaya hacia atrás, pero claro, la cámara enfoca a la parte trasera y pierde su gracia.

Cuarta desventaja: La documentación en Internet no es muy amplia y buena.

- Al menos hay una wiki más o menos útil: <https://www.waveshare.com/wiki/AlphaBot> pero no encontramos ejemplos de uso en la red



- Main page
- mini PC
- Raspberry Pi
- BeagleBone
- Cubie Series
- Misc
- MCU Tools
- FPGA Tools
- Arduino Compatible
- Modules
- Support

Page

Read

Search

Log in

AlphaBot

Contents [hide]

- 1 Introduction
- 2 Resources
 - 2.1 Documentation
 - 2.2 Demo
 - 2.3 Software
- 3 Related Product
- 4 Support

Introduction

Mobile robot development platform, compatible with Raspberry Pi/Arduino

[More](#)

Resources

Documentation

- [User Manual](#)
- [Schematic](#)
- [AlphaBot Assembly Diagram](#)

Demo

- [Demo code](#)

Software

- [PuTTY for serial debugging](#)
- [SecureCRT for serial debugging](#)
- [Bluetooth Apps: iOS, Android](#)
- [Windows Qt client](#)
- [WiFi Video console for Android](#)

Related Product

- [Dual-mode Bluetooth](#)

Support



Contact your seller (fast response and most recommended)
or send emails to service@waveshare.com (not fast enough but please be patient) for help.
Our working time: 09:00-18:00 (UTC+8 Monday to Saturday)

Categories: Robotics | AlphaBot

This page was last modified on 2 September 2017, at 02:44.

This page has been accessed 35,503 times.

[Privacy policy](#) [About Waveshare Wiki](#) [Disclaimers](#)



En resumen

Las desventajas de diseño se sufren en el momento de montarlo y las baterías hay que tener cuidado con respetar la polaridad, pero la desventaja más importante es como hemos visto

anteriormente, **no se puede acceder a la alimentación por USB con la tapa inferior montada** luego tenemos dos opciones: * Alimentar Alfabot con las pilas. (única opción cuando está en movimiento). * Desmontar la tapa inferior y alimentarlo por USB. Si elegimos esta opción hay que dejar las ruedas en alto para que los motores trabajen en vacío.

Como el método de trabajo es programar (quitar tapa, pues las baterías no duran todo el rato que se está en la programación) y probar (poner tapa pues está en movimiento) este kit puede resultar...



Revision #4

Created 21 March 2022 11:57:01 by Equipo CATEDU

Updated 28 March 2022 09:36:30 by Equipo CATEDU