1.2 Desventajas

Es importante que las conozcas:

Primera desventaja: CUIDADO CON LAS PILAS 18650

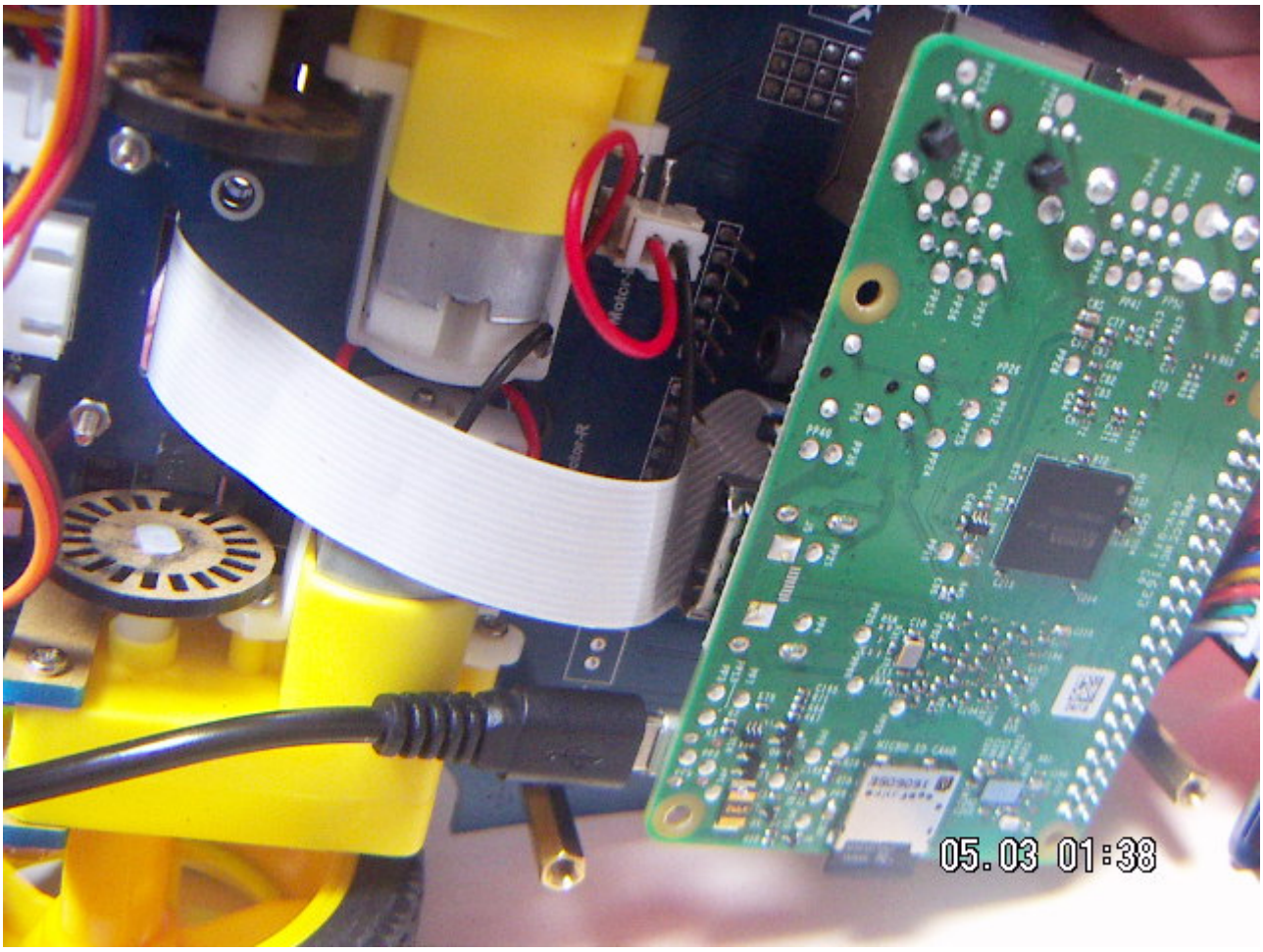
No son tan peligrosa como las pilas de Plutonio-238, pero tienen sus peligros. Le dedicamos una página especial

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).

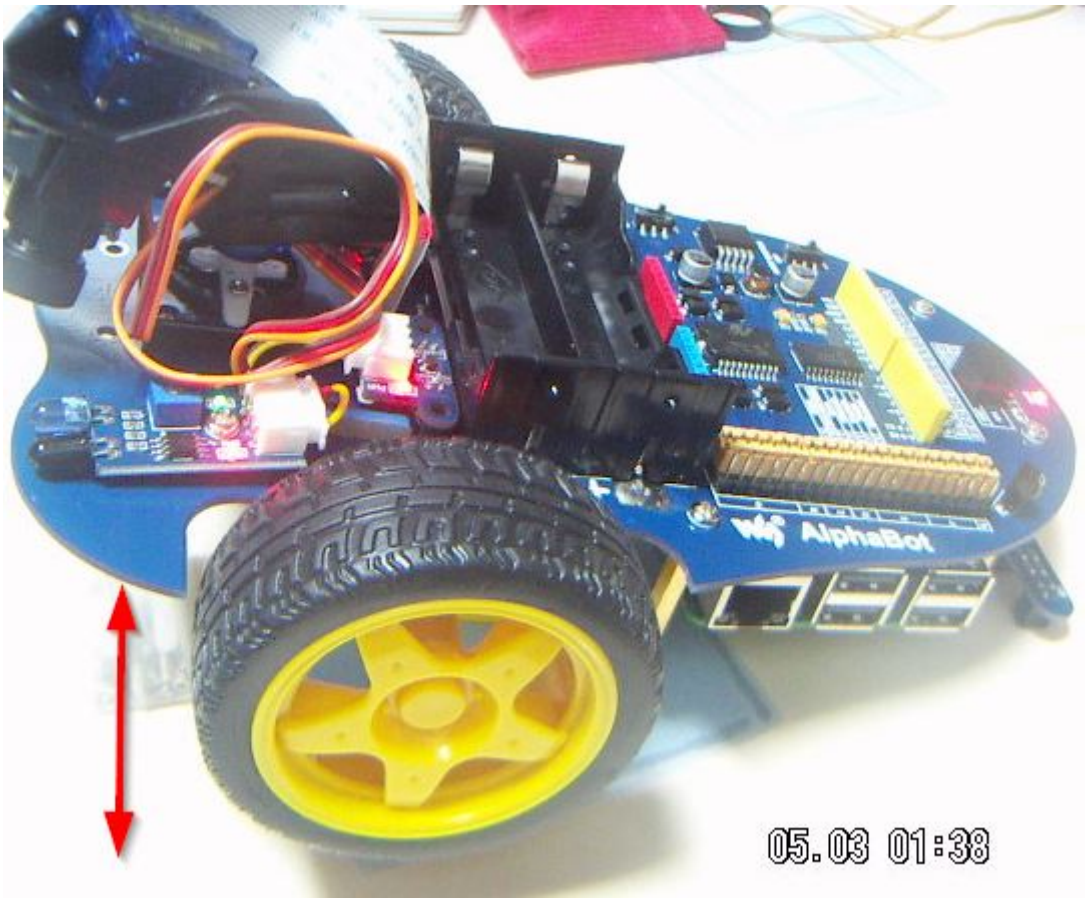
Se puede utilizar la fuente de alimentación de la Raspberry (output 3.000 mA) pero para conectarlo hay que quitar la placa de abajo

Copyright 2026



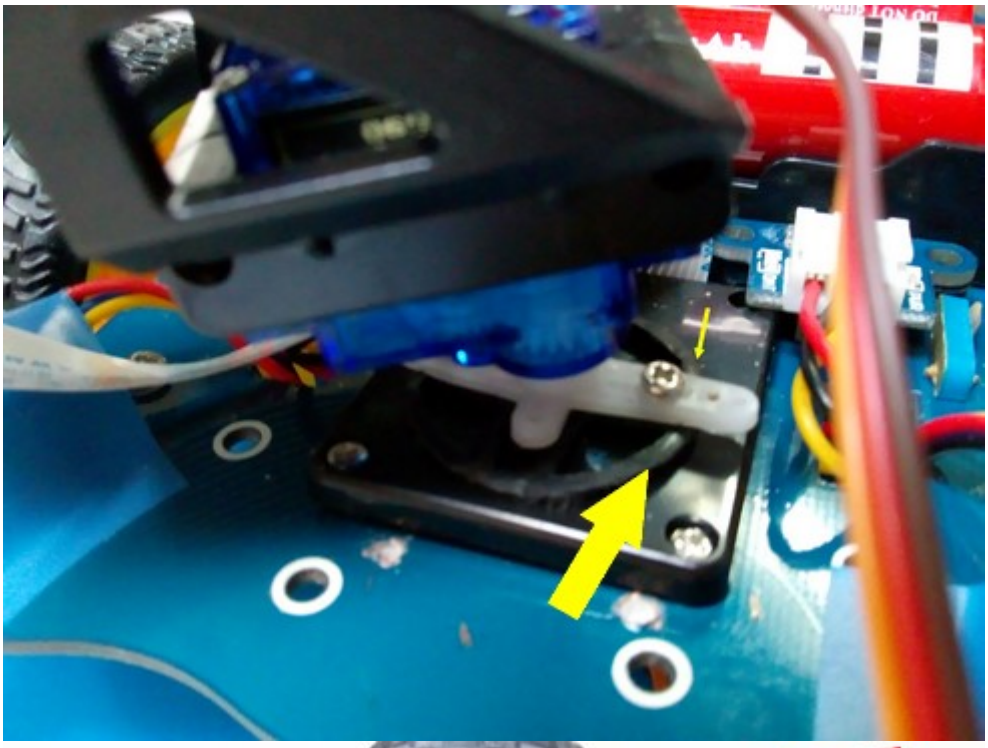
Y por supuesto levantar el robot para que no salga disparado conectado con el cable, que los motores trabajen en vacío y entonces sí que la fuente de alimentación lo puede soportar:

Copyright 2026



Tercera desventaja: FALLOS EN EL DISEÑO:

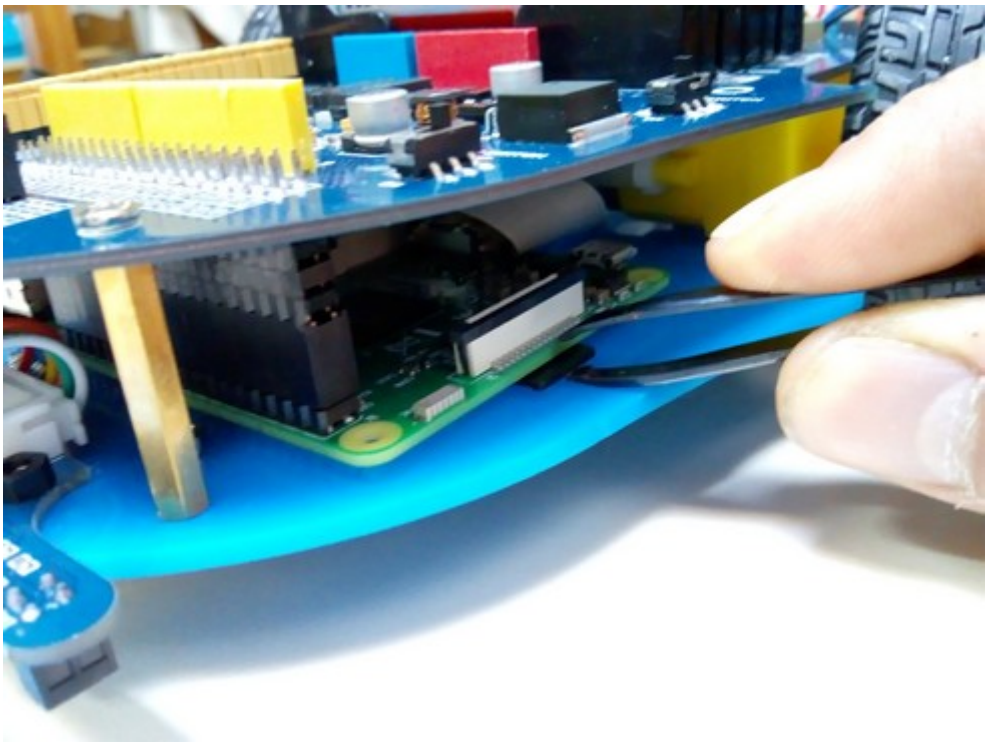
- Del brazo de robot, el pie no se ajusta bien a la placa y tampoco a la cámara web (en las fotos las flechas amarillas) Ver Chapuzas nº 1, 2 y 3 de DIY.





- 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.

Copyright 2026



- 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

Copyright 2026

Log in

Page | Read | Search

AlphaBot

Contents [hide]
1 Introduction
2 Resources
2.1 Documentation
2.2 Demo
2.3 Software
3 Related Product
4 Support

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

AlphaBot
Mobile robot development platform



Mobile robot development platform, compatible with Raspberry Pi/Arduino

AlphaBot-Ar-Basic
Basic robot building kit for Arduino



Basic robot building kit for Arduino: UNO PLUS + AlphaBot + Ultrasonic Sensor

AlphaBot-Ar-Bluetooth
Bluetooth robot building kit for Arduino



Bluetooth robot building kit for Arduino: UNO PLUS + AlphaBot + Ultrasonic Sensor + Bluetooth + Versatile Accessory Shield

AlphaBot-Pi Acce Pack
Raspberry Pi robot building kit (no Pi)



Raspberry Pi robot building kit: AlphaBot + Camera

AlphaBot-Pi
Raspberry Pi robot building kit



Raspberry Pi robot building kit: Raspberry Pi 3B + AlphaBot + Camera

Primary Attribute
Category: AlphaBot
Brand: Waveshare
Website
English: Waveshare website
Chinese: 官方中文站点
Onboard Interfaces
RPi | Arduino
Related Products

- Photo Interrupter Sensor
- Infrared Proximity Sensor
- Tracker Sensor

Categories: Robotics | AlphaBot

This page was last modified on 2 September 2017, at 02:44.
This page has been accessed 35,583 times.
Privacy policy | About Waveshare Wiki | Disclaimers
Powered by MediaWiki

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 Alphabot 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 2022-03-21 11:57:01 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-03-28 09:36:30 CEST by Equipo CATEDU

Copyright 2026