



Base robotica costituita da due chassis in materiale acrilico trasparente, due motoriduttori, due dischi per encoder (senza rilevatore), due ruote da 65 mm di diametro con pneumatico in gomma morbida con larghezza 26 mm, 1 ruota pivottante, 2 portabatteria per 4 batterie stilo da 1,5 V tipo AA (non comprese), 2 interruttori, cavetti di collegamento per i motoriduttori, viti, dadi e distanziali.

Caratteristiche tecniche

- **Materiale:** acrilico trasparente
- **Alimentazione motori:** - 3 Vdc - 160 mA - 6 Vdc – 220 mA - 7,2 Vdc – 250 mA
- **Velocità senza carico:** - a 3 Vdc 120 rpm/minuto - a 6 Vdc 220 rpm/minuto - a 7,2 Vdc 250 rpm/minuto
- **Velocità con carico:** - a 3 Vdc 100 rpm/minuto - a 6 Vdc 175 rpm/minuto - a 7,2 Vdc 210 rpm/minuto
- **Dimensioni (mm):** - chassis: 220x175x65 - motori: 65x18x22
- **Peso:** 285 grammi