



Conteúdo da embalagem:

- Placa de controlo "BobbyBoard" (Para detalhes ver No. HBAA000 ou ficha técnica "BobbyBoard")
- Placa base feita de alumínio anodizado
- 2 motores com rodas, com um diâmetro = 50mm
- 3 sensores de distância por infra-vermelhos (Sharp GP2D120)
- Material de instalação para os motores, sensores, placa, etc....
- Ferramentas necessárias para a montagem
- CD com manual e software (Compilador GNU C/C++, ferramenta para download)



Acessórios necessários:

- Bateria recarregável (e.g. 7.2V, 1100mAh, Ref. No. QAAC000)
- Carregador de bateria (e.g. Ref. No. RBAD000)

Conjuntos para expansão de capacidades do robot:

- Conjunto de sensor de linha (QAAB000)
- Display LC (QAAF000) ou placa display LC (QAAF001)
- Encoder para roda (QAAB004)
- Conjunto de para-choques (QAAB005)
- Blocos de construção metálica (QAAD...)
- Plataforma para futebol „OmniDrive“ (QAAA003, QAAA004)

Exemplo de um programa: "mover por 5 segundos"

```
#include "qfixBobbyBoard.h"
BobbyBoard bobby;

int main()
{
    bobby.motors(255,-255);
    wait(5);
    bobby.motorsOff();
}
```