



Recursos clave:

1. Chasis:
 - Plataforma móvil con ruedas y motores.
 - Estructura resistente para soportar componentes y el peso de los residuos recogidos.
2. Sensores y Navegación:
 - Sensores infrarrojos, ultrasonidos o cámaras para evitar obstáculos.
 - Sensores de línea para la navegación.
 - Unidad de medición inercial (IMU) para la orientación.
3. Sistema de Alimentación:
 - Baterías recargables de larga duración.
4. Sistema de Recolección:
 - Cepillos o escobillas para barrer los residuos.
 - Contenedor o compartimiento de residuos.
5. Control y Procesamiento:
 - Placa base o microcontrolador (por ejemplo, Arduino o Raspberry Pi).
 - Módulos de control de motor para manejar las ruedas.
 - Placa de interfaz para conectar y gestionar los sensores.
6. Comunicación y Control Remoto (opcional):
 - Módulos Wi-Fi o Bluetooth para la comunicación remota.
 - Controlador remoto o aplicación para dispositivos móviles.
7. Estructura y Acabado:
 - Carcasa o cubierta para proteger los componentes internos.
 - Ruedas omnidireccionales para una mejor maniobrabilidad.
8. Programación:
 - Conocimientos en programación (C++, Python, etc.) para el control del robot y la interpretación de datos de sensores.