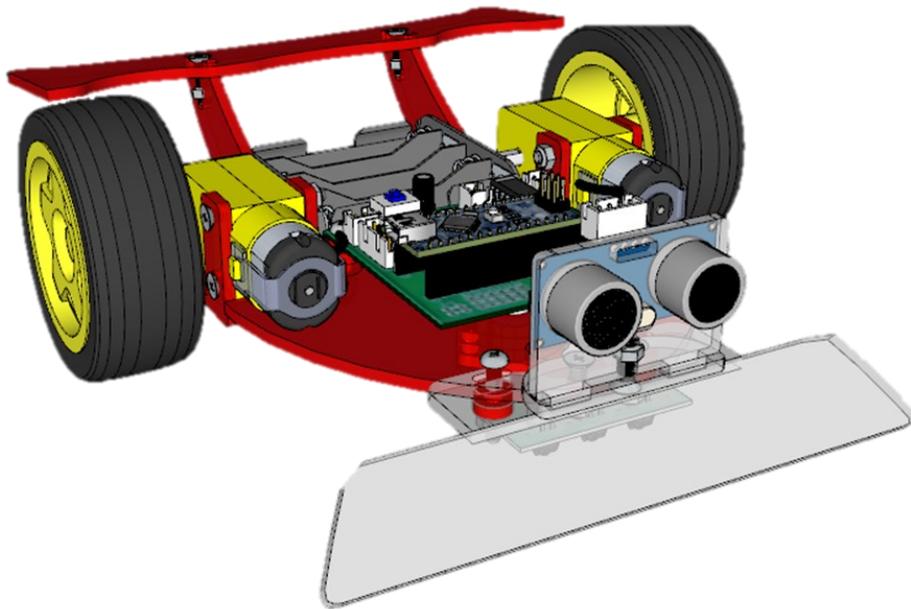
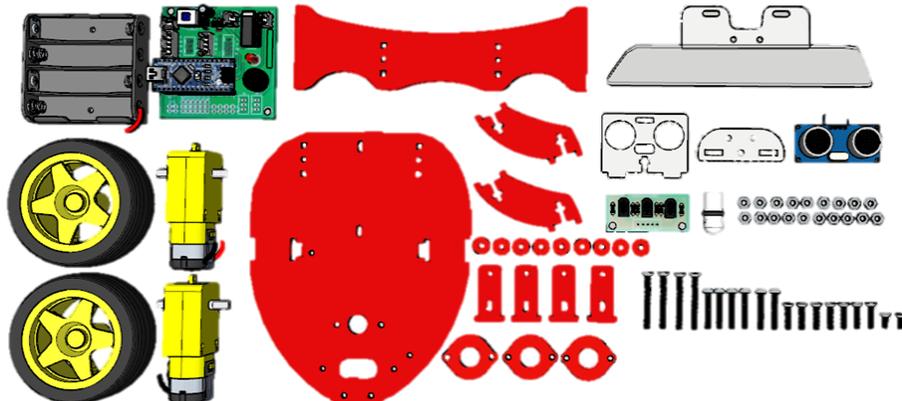


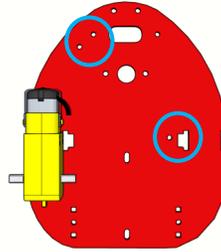
Manual de ensamble.
Kit de robótica móvil.



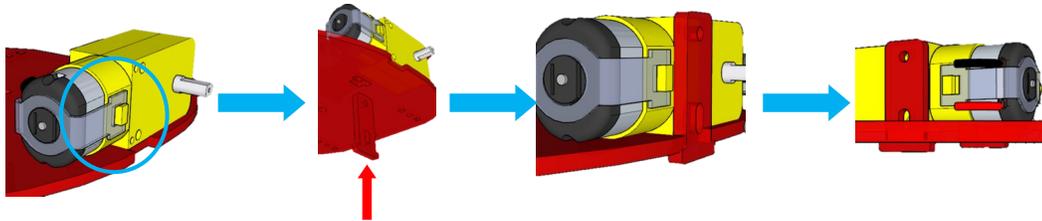
Tu **Kit** contiene las siguientes piezas:



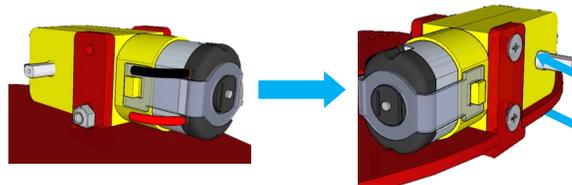
- 1 Como primer paso identificar la cara superior de la base de acrílico, que es el lado donde se deberán montar los motores, para eso corroborar que los orificios marcados queden en la siguiente posición como se muestra en la imagen.



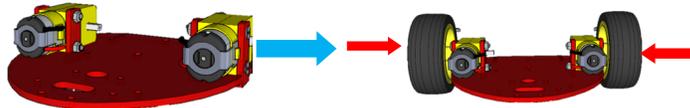
- 2 Colocar el motor de forma horizontal, cuidando que se encuentre en la orilla y posiciona uno de los sujetadores hasta el fondo. Después, pon otro sujetador del lado contrario para atornillar, como se muestra la imagen:



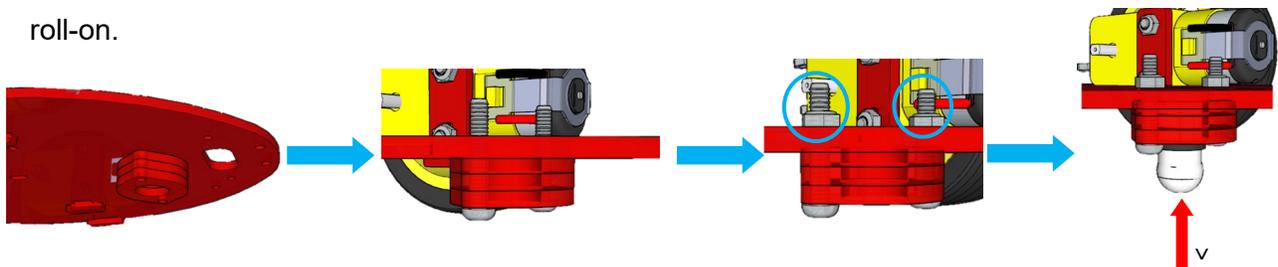
- 3 Inserta una tuerca M3 y enrosca con un tornillo M3 x 30 mm, cuidando que el tornillo atraviese los orificios de cada uno de los soportes. Realiza el mismo proceso para el segundo tornillo como se muestra en la imagen.



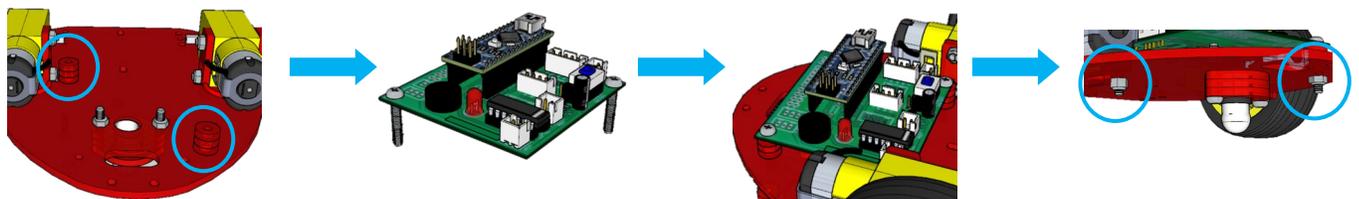
- 4 Del lado contrario, realiza el mismo procedimiento colocando ambos tornillos. Inserta las llantas y presiona al eje del motor, para que se visualice como en la última imagen.



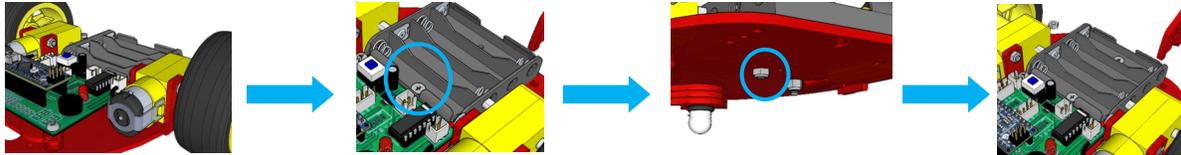
- 5 Toma 3 separadores y alínalos en la parte de abajo, cuidando que coincidan los orificios de la base para atornillar con tornillos de 1/8" x 3/8", sujetándolo con una tuerca 1/8". Inserta la rueda roll-on.



- 6 Alinea 3 bujes donde se observan los círculos, sobrepón 2 tornillos de 1/8" x 3/4" en los orificios de la placa. Coloca donde se posicionaron los bujes y por la parte inferior atornilla con tuercas de 1/8".

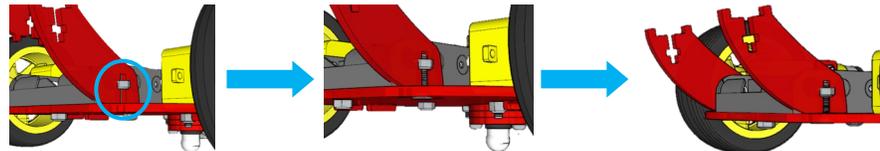


- 7 Enseguida coloca el portapilas fijando con dos tornillos M3 x 8 mm. En la parte inferior enrosca con tuercas M3.



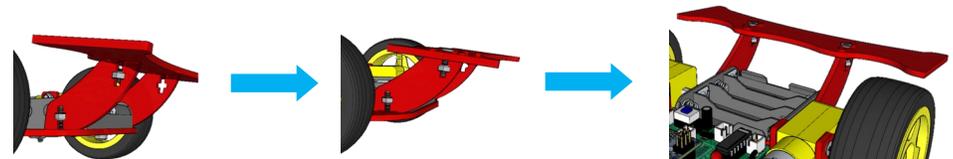
- 8 Toma el soporte para el alerón e inserta una tuerca M3; enrosca con un tornillo M3 x 12 mm. Realiza lo mismo para el soporte del lado contrario.

Soporte para alerón.

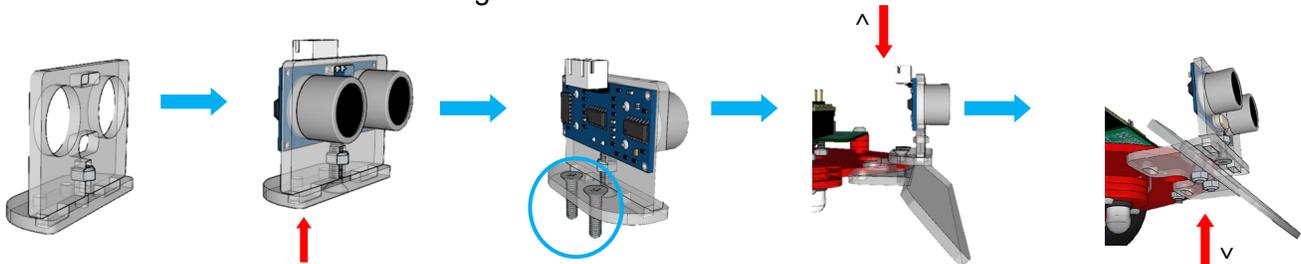


- 9 Coloca el alerón a medida que embone en los soportes e inserta una tuerca M3 en cada lado para enrosarla en un tornillo M3 x 12 mm.

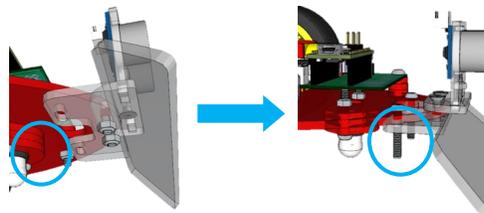
Alerón.



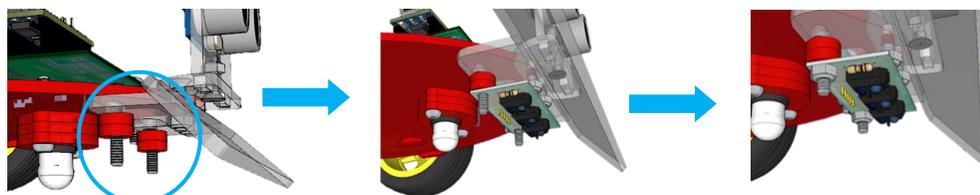
- 10 Coloca el soporte en la base del sensor ultrasónico, inserta una tuerca M3 y sujeta con un tornillo M3 x 12 mm. Posteriormente en la base del soporte coloca 2 tornillos de 1/8" x 1/2" e introducir los tornillos junto con el soporte a la base del kit y atornilla a 2 tuercas 1/8". Coloca el sensor evasor de obstáculos como se ve en las imágenes.



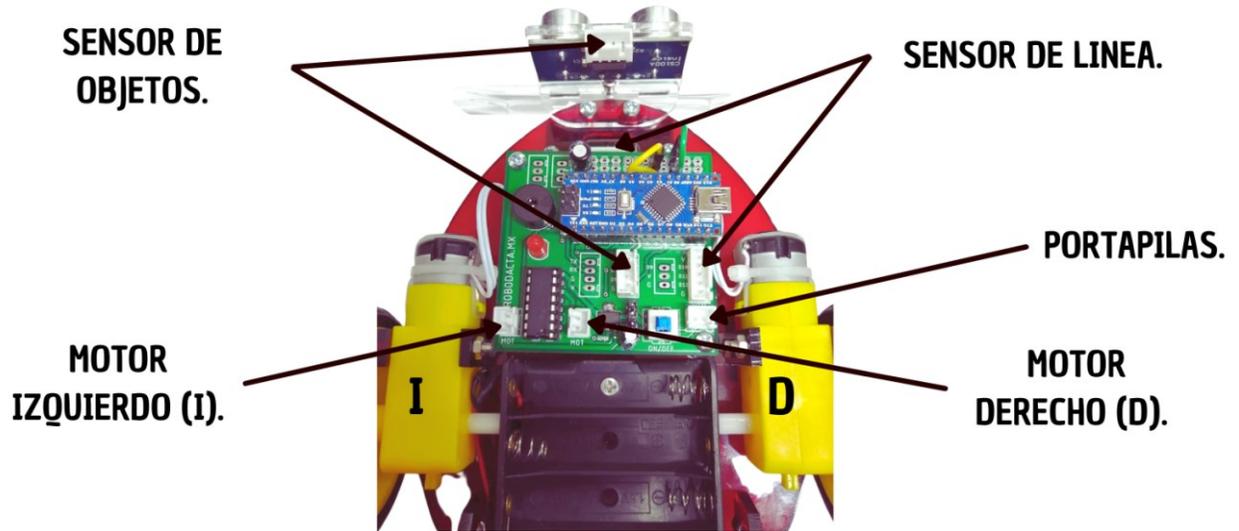
- 11 Toma la base del KIT y sujeta la pala, **cuidando que esta vaya por debajo de la base**, para ello coloca tuercas de 1/8 en la parte inferior y fija con 2 tornillos de 1/8" x 3/4".



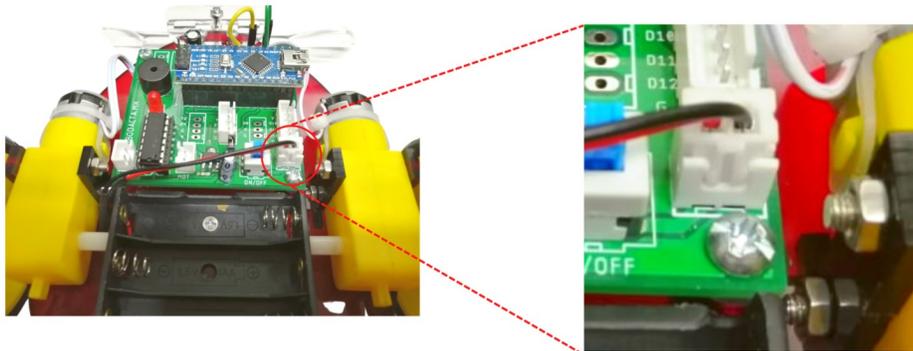
- 12 Como paso final, donde se colocaron los tornillos de 1/8" x 3/4", inserta dos bujes en cada uno, después tomando el sensor seguidor de línea coloca con la orientación como se muestra la segunda imagen, y por último sujeta con 2 tuercas de 1/8".



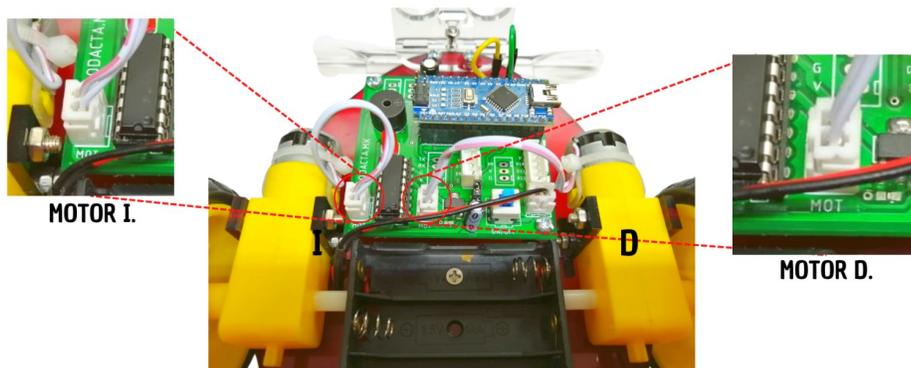
Puertos de conexión.



1 Conexión de portapilas.

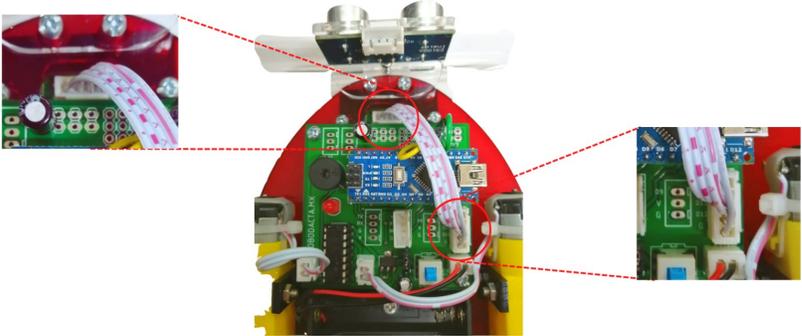


2 Conexión de motores.



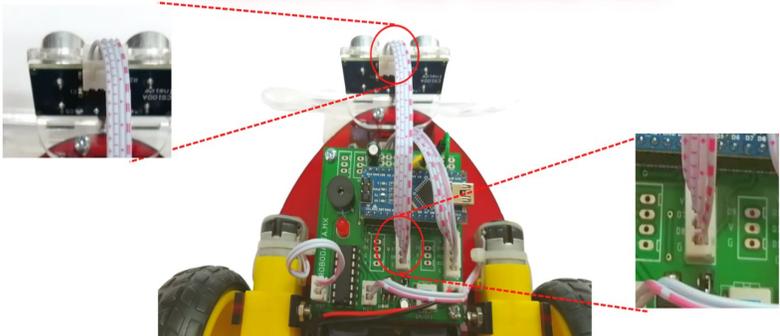
3

Conexión sensor de línea.



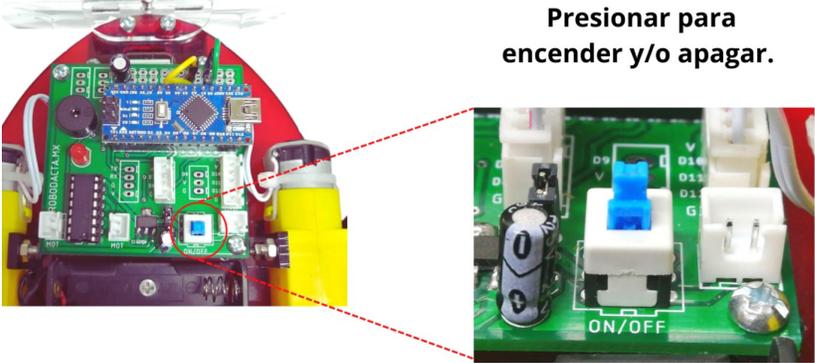
4

Conexión sensor de objetos.



5

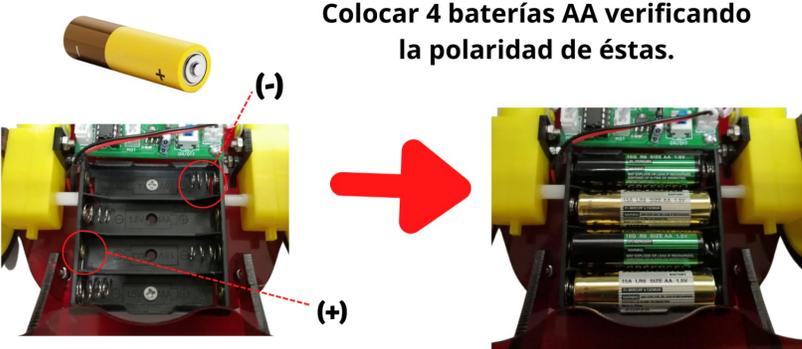
Switch ON/OFF.



Presionar para encender y/o apagar.

6

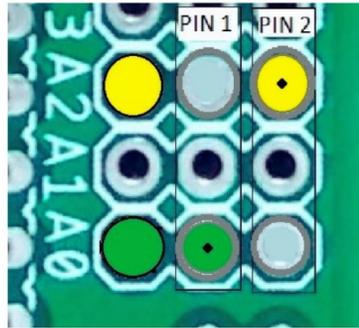
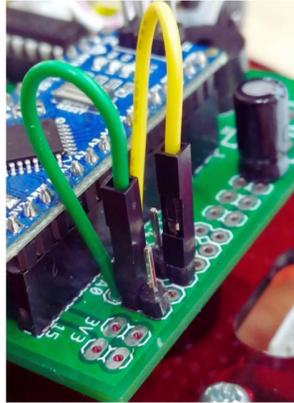
Colocación de baterías.



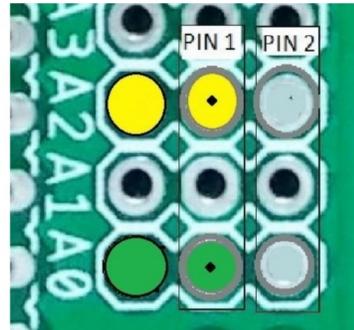
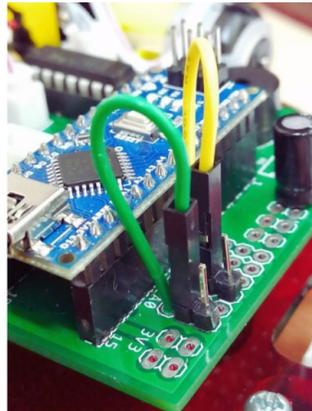
Colocar 4 baterías AA verificando la polaridad de éstas.

Selección de programa.

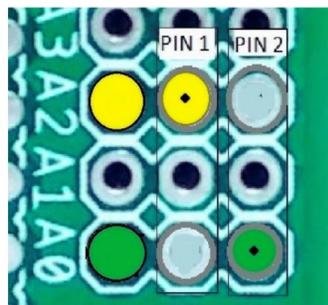
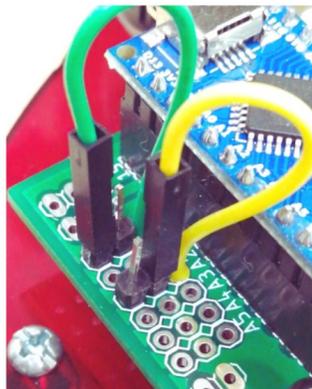
1 Seguidor de línea **BLANCA**.



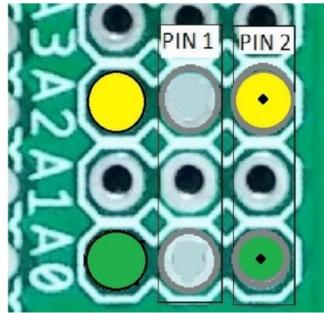
2 Seguidor de línea **NEGRA**.



3 Evasor de obstáculos.



4 Sumo.



Tornillería.

T Utiliza el siguiente esquema para comparar y conocer las medidas de los tornillos y tuercas que necesitas durante el ensamble; solo basta con colocar encima el tornillo o tuerca hasta que coincida con alguna de las figuras.

Tornillos.

- M3 X 30mm 
- 1/8 x 3/4" 
- 1/8 x 1/2" 
- M3 x 12mm 
- M3 x 8mm 

Tuercas.

- 1/8" 
- M3 