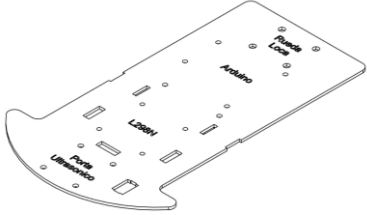
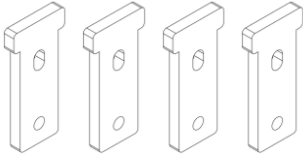
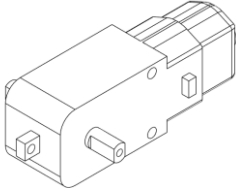
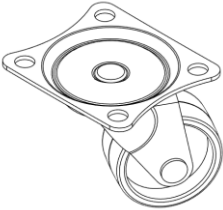
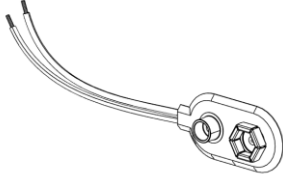
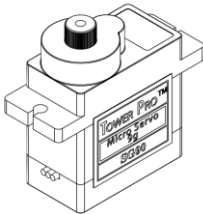
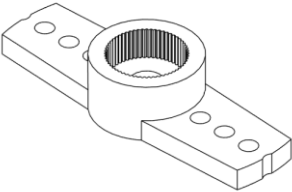
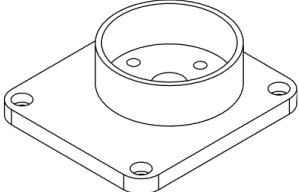
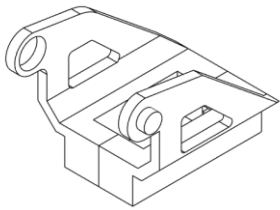
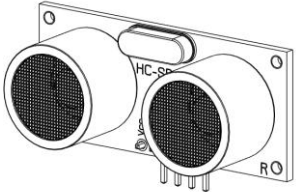
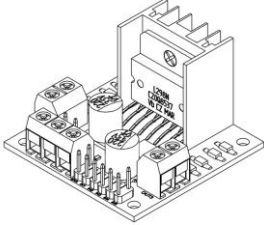
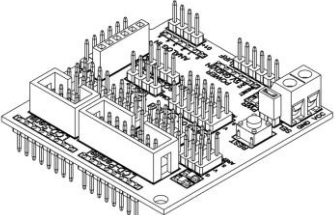
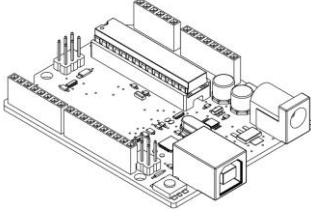
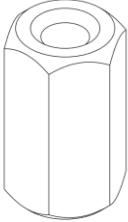


KIT ROBOT EVASOR DE OBSTÁCULOS

LISTA DE MATERIALES

Ahora te mostraré todo lo que necesitamos para armar nuestro robot.

 Chasis de acrílico (A)	 4 Soportes de Motor (B)	 Motor DC (D) con cables soldados
 2 Llantas (E)	 Rueda Loca (N)	 Conector Batería (S)
 Servomotor (O)	 Hélice Servomotor (Q)	 Base Servomotor (H)
 Soporte para Ultrasónico (I)	 Sensor Ultrasónico (R)	 Módulo Puente H L298N (L)
 Sensor Shield V5 (K)	 Placa UNO R3 (J) con cable USB y Headers	 4 Separadores de Latón M3x10mm H-H (M)

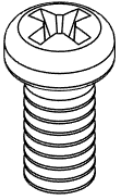
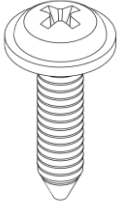
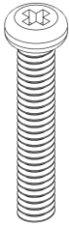
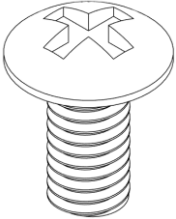
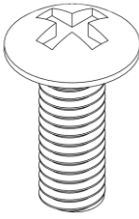
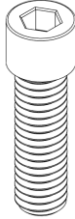
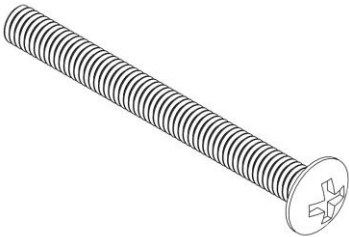
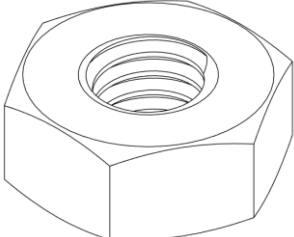
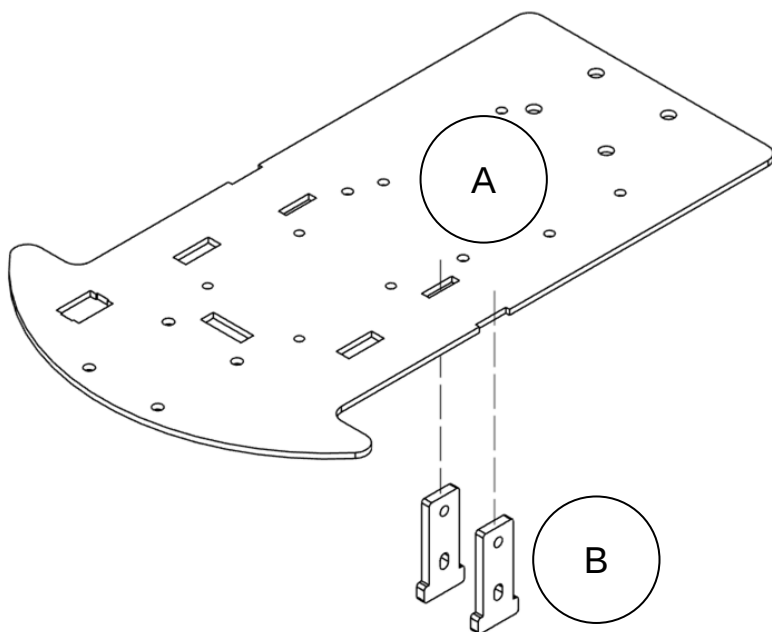
 1 Tornillo M2x4	 2 Tornillos M2x8	 4 Tornillos M2x11
 10 Tornillos M3x6	 2 Tornillos M3x8	 4 Tornillos M3x10
 4 Tornillos M3x30	 10 Tuercas M3 y 4 Tuercas M2	 Pila de 9V DC (G)
18 Cables Dupont Largos HH (U)		

DIAGRAMA DE ARMADO

¡Es momento de construir nuestro robot! Aquí te explico los pasos que necesitas seguir para armarlo.

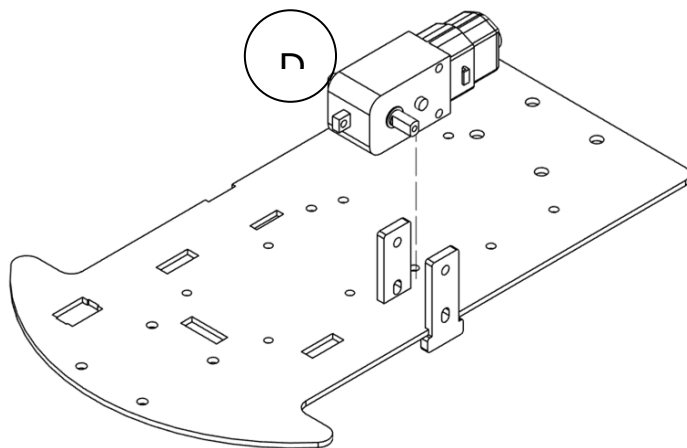
Paso 1

Inserta **2 Soportes de Motor (B)** desde la parte superior del **Chasis (A)**



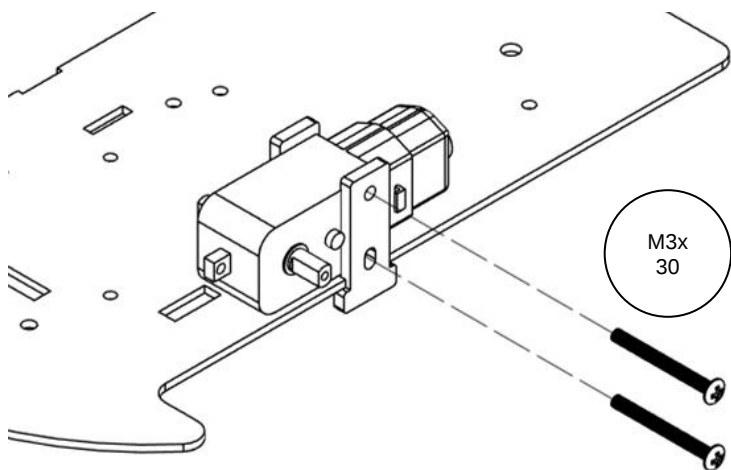
Paso 2

Coloca el **Motor DC (D)** entre los **2 Soportes de Motor (B)**, el Motor DC debe colocarse como se indica en la imagen.



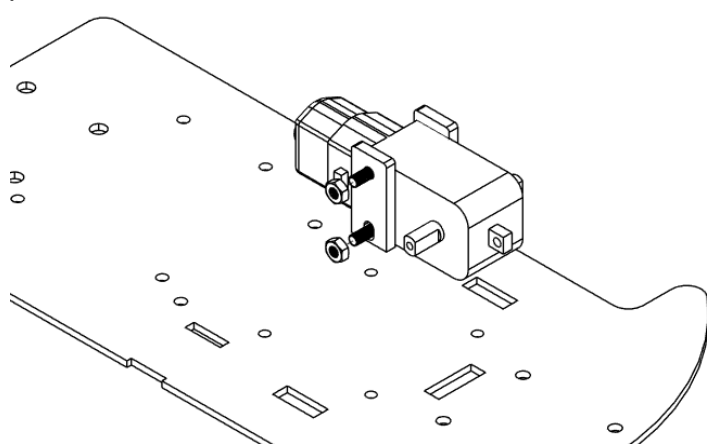
Paso 3

Inserta **2 tornillos M3x30** atravesando ambos **Soportes de Motor (B)** y el **Motor DC (D)**



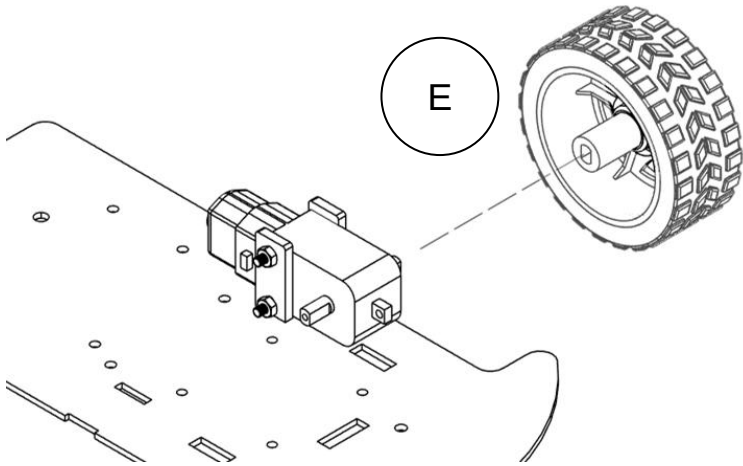
Paso 4

Atornilla **2 Tuercas M3** en los **Tornillos M3x30**, apóyate de un desarmador de cruz, así como de unas pinzas para apretar correctamente las partes.



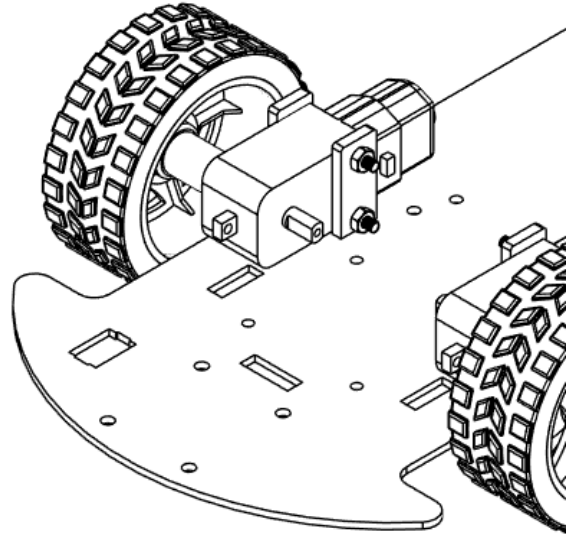
Paso 5

Inserta la **Llanta (E)** en el eje color blanco del **Motor DC (D)**, se deberá tener la correcta orientación entre ambas piezas para que logren acoplar.



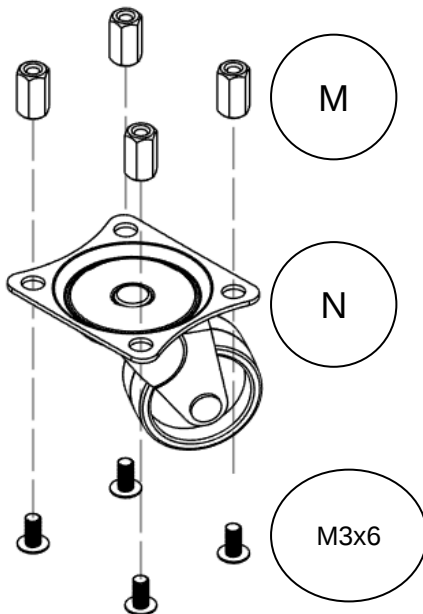
Paso 6

Repite los pasos desde el 1 al 5, para la llanta faltante.



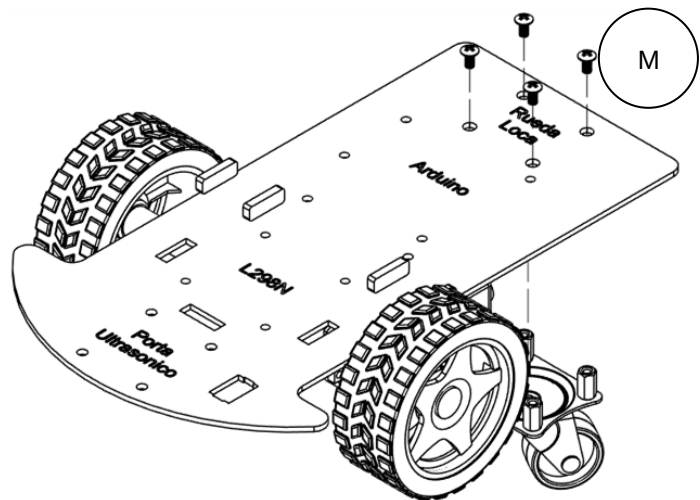
Paso 7

Coloca **4 tornillos M3x6** y los **4 Separadores de Latón (M)** en la **Rueda Loca (N)**. Utiliza un desarmador de cruz para apretar los tornillos. Estos tornillos se identifican por su parte plana alrededor de la cabeza del tornillo.



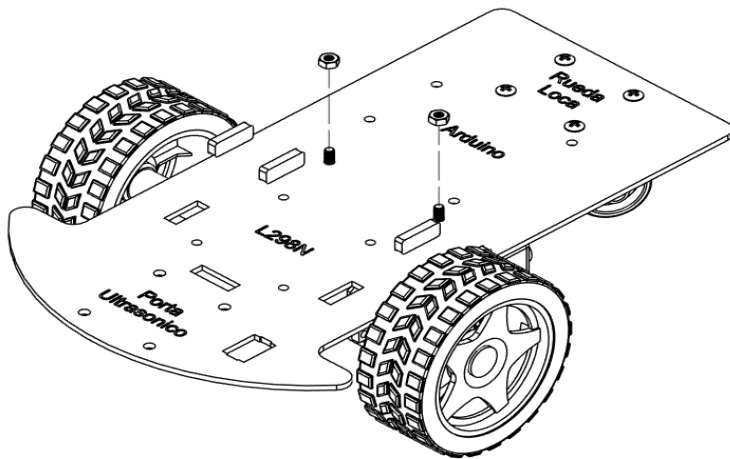
Paso 8

En el lado inferior del chasis coloca la **Rueda Loca (N)** con los **Separadores de Latón (M)**, estos últimos deben alinearse con los huecos del Chasis. Atornilla **4 tornillos M3x6** desde la parte superior del chasis.



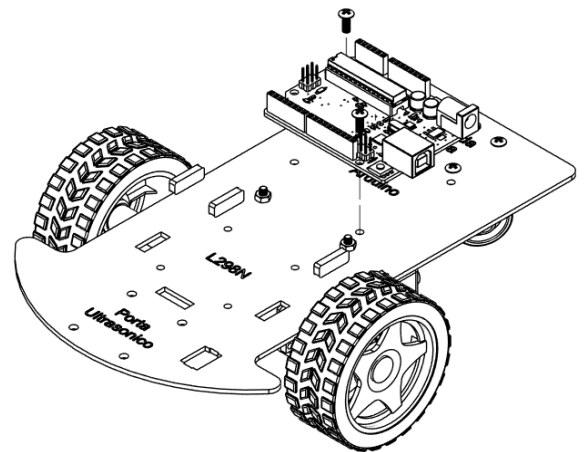
Paso 10

Asegura los tornillos del **Porta Batería** con **2 tuercas M3** en los tornillos de **cabeza hexagonal**.



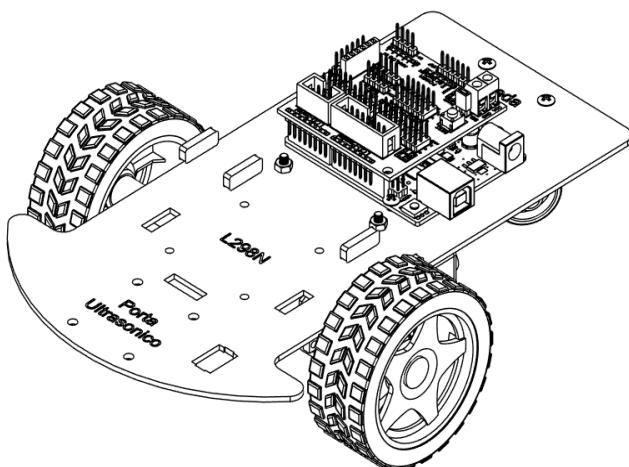
Paso 11

Coloca la **placa UNO R3** (J) en el apartado asignado a este, los huecos del **Chasis** y de la **placa UNO R3** deben coincidir. Haz uso de **2 tornillos M3x8** para colocar la placa UNO R3.



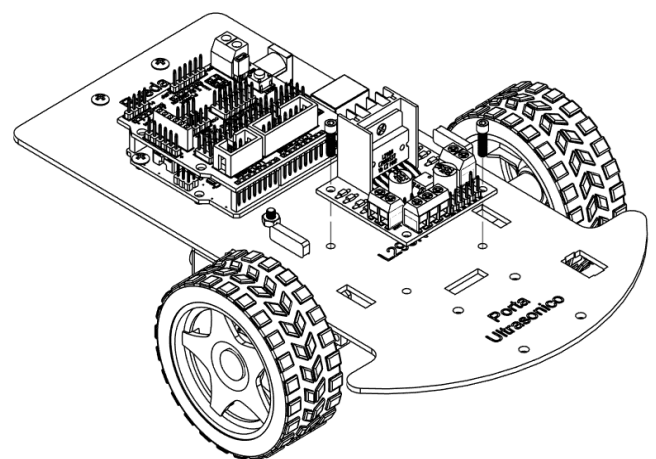
Paso 12

Sobre la **placa UNO R3** (J), inserta el **Sensor Shield V5**



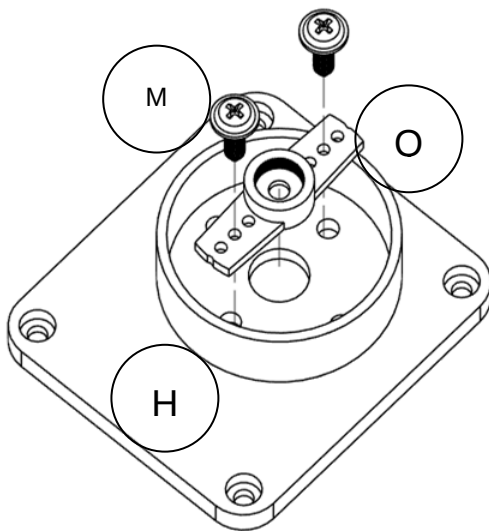
Paso 15

Coloca el **Módulo Puente H L298N** (L) usando **dos tornillos negros** de cabeza hexagonal **M3x10** y coloca sus **tuercas correspondientes** en la parte posterior.



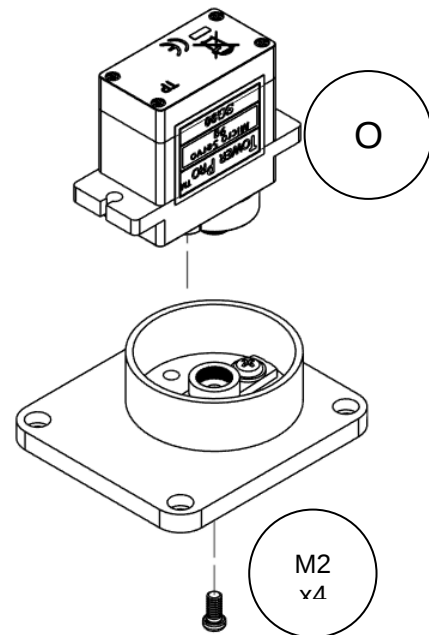
Paso 16

Con ayuda de los **tornillos M2x8** con punta, atornilla la **Hélice del Servomotor** (Q) a la **Base del Servomotor** (H).



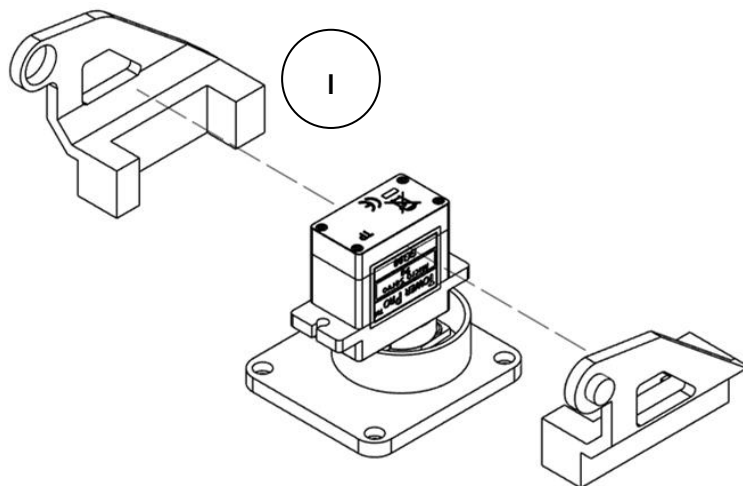
Paso 17

Inserta el **Servomotor** (O) en la **Hélice del Servomotor** (Q), fíjalo con el **tornillo M2x4**



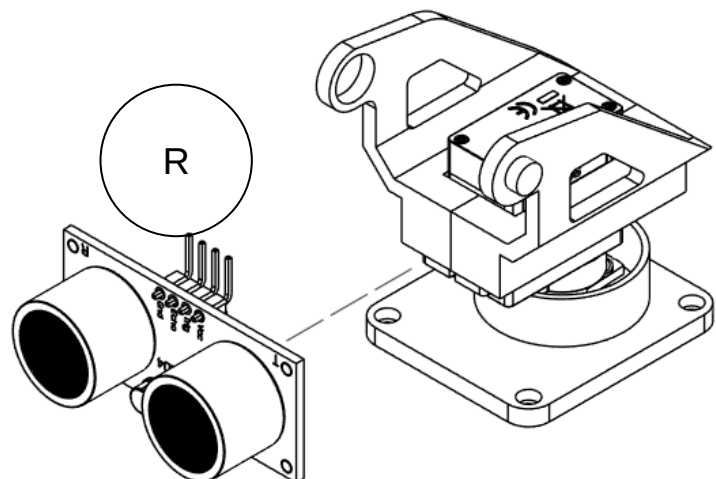
Paso 18

Abraza el **Servomotor** con el **Soporte Ultrasónico** (I).



Paso 19

Coloca el **Sensor Ultrasónico** (R) en la parte delantera del **Soporte** (I) y utiliza el par de **cinchos** para sujetarlos.



NOTA: ¡No te preocupes! Es normal que los orificios de tu chasis no sean idénticos a los de las imágenes. La colocación de las piezas puede variar un poco, pero esto no afecta el funcionamiento.