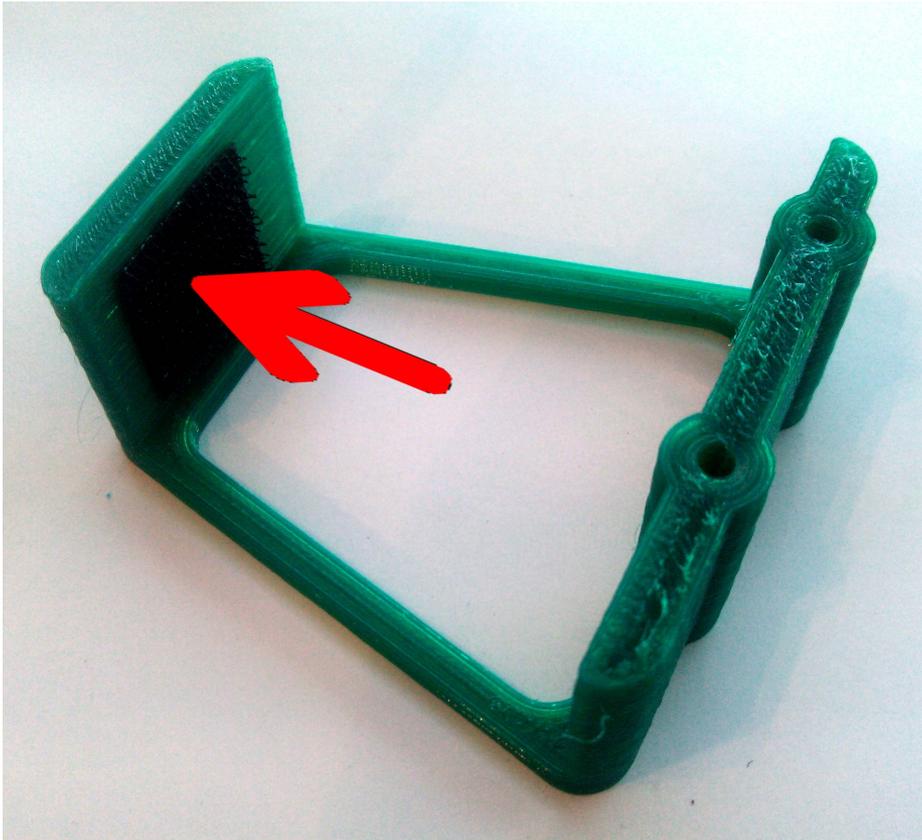


GUIA DE MONTAJE RenacuajoBOT

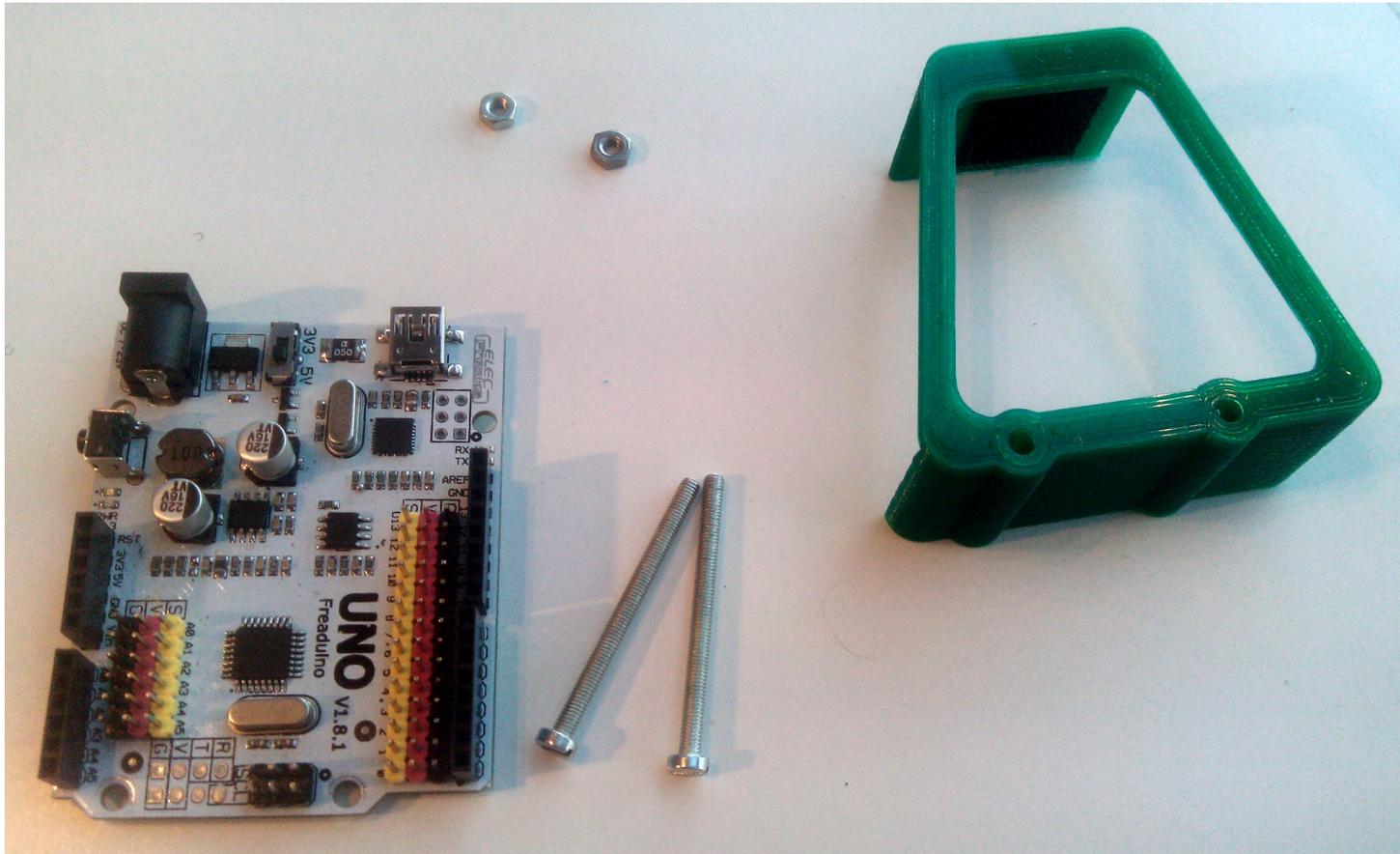
Taller Iniciación a la Robótica

PASO 1



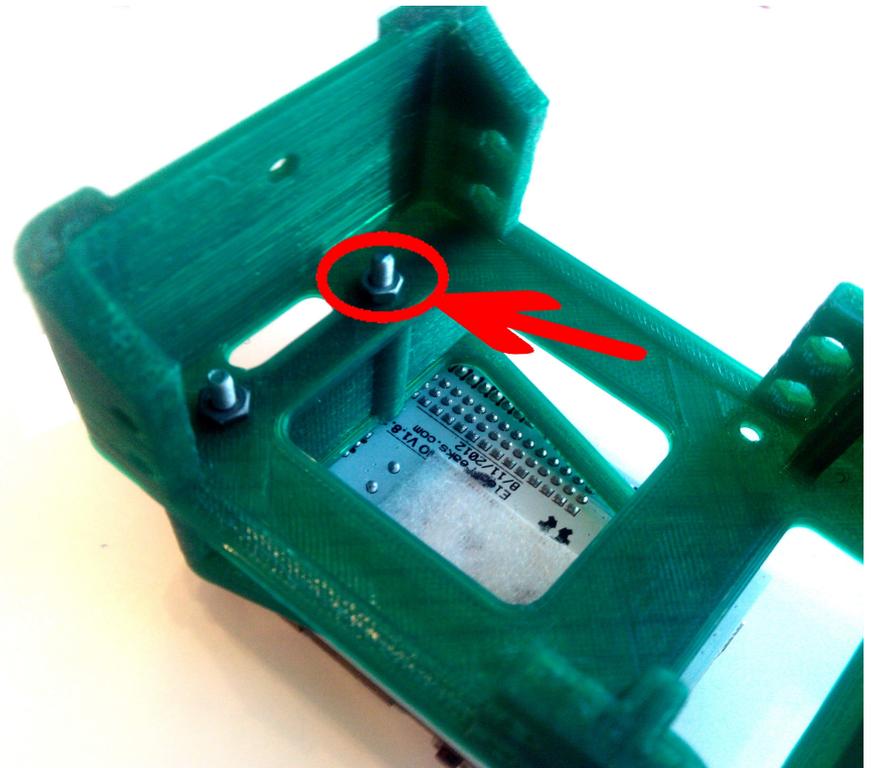
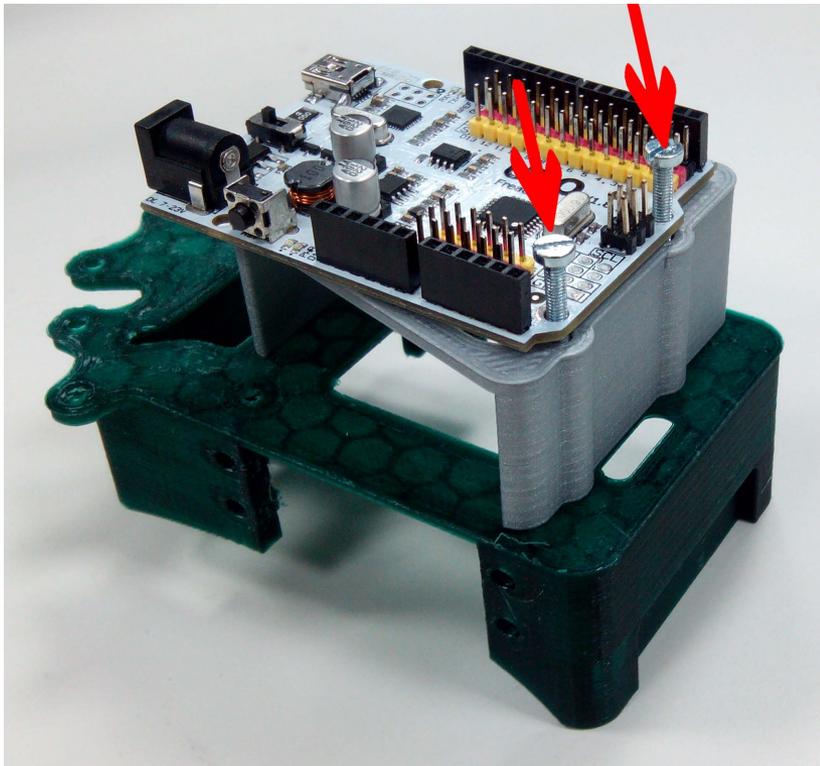
Pegamos velcro adhesivo en la parte interior de la pieza indicada y en el portapilas.

PASO 2



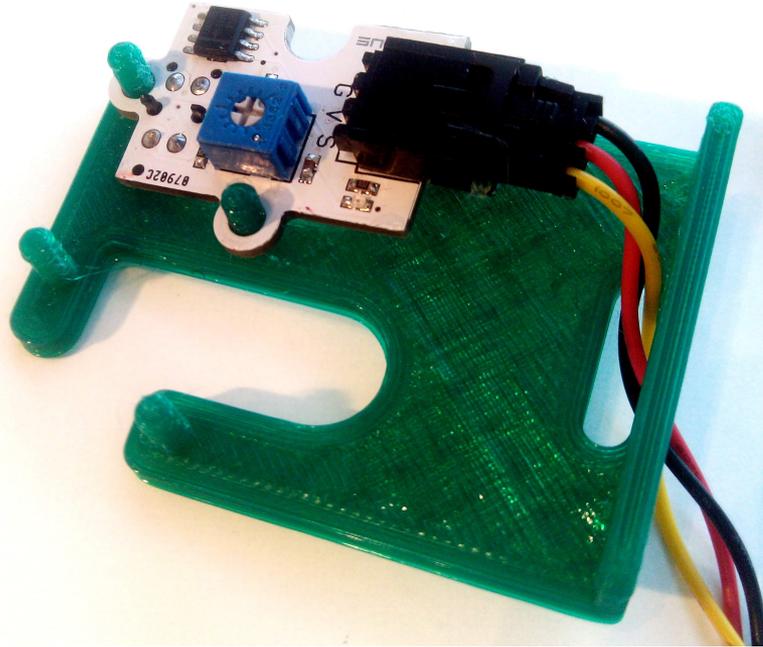
*Sujetamos la placa FreeduinoUNO a las dos piezas del chasis del robot utilizando los dos tornillos largos...
[ver siguiente diapositiva]*

PASO 2



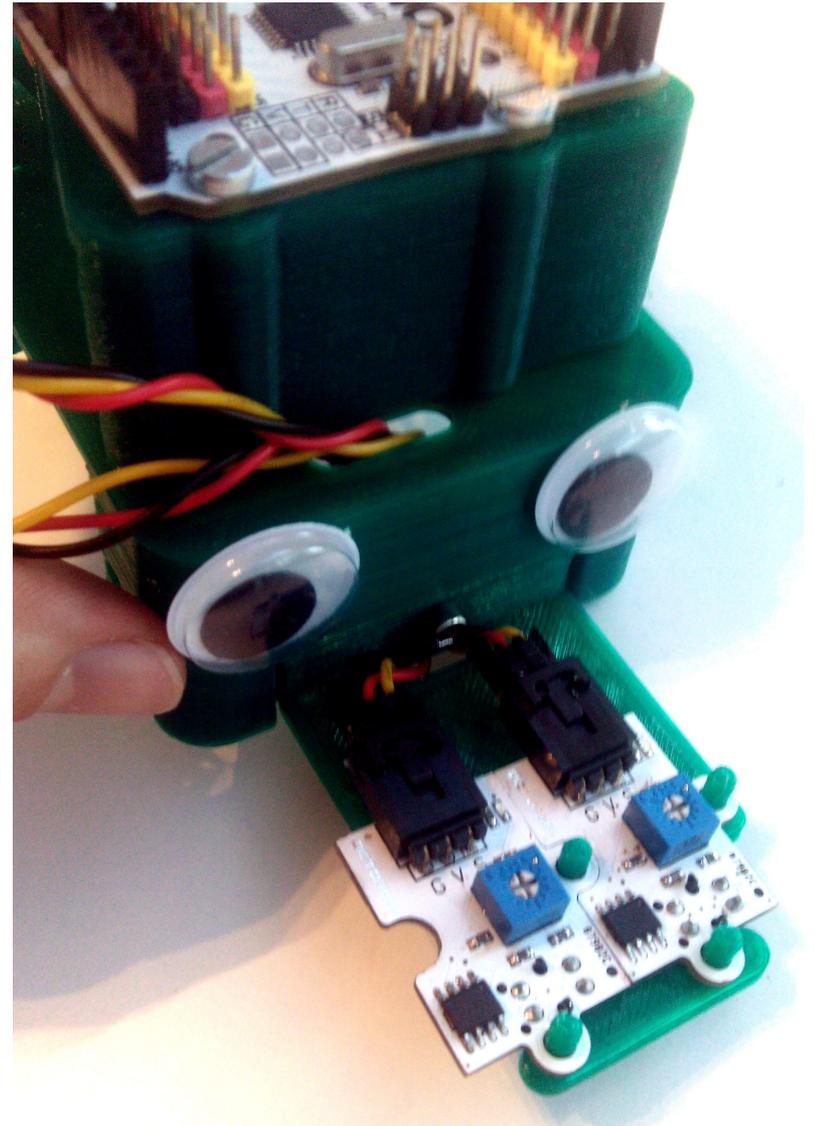
... fijando los tornillos largos con dos tuercas.

PASO 3

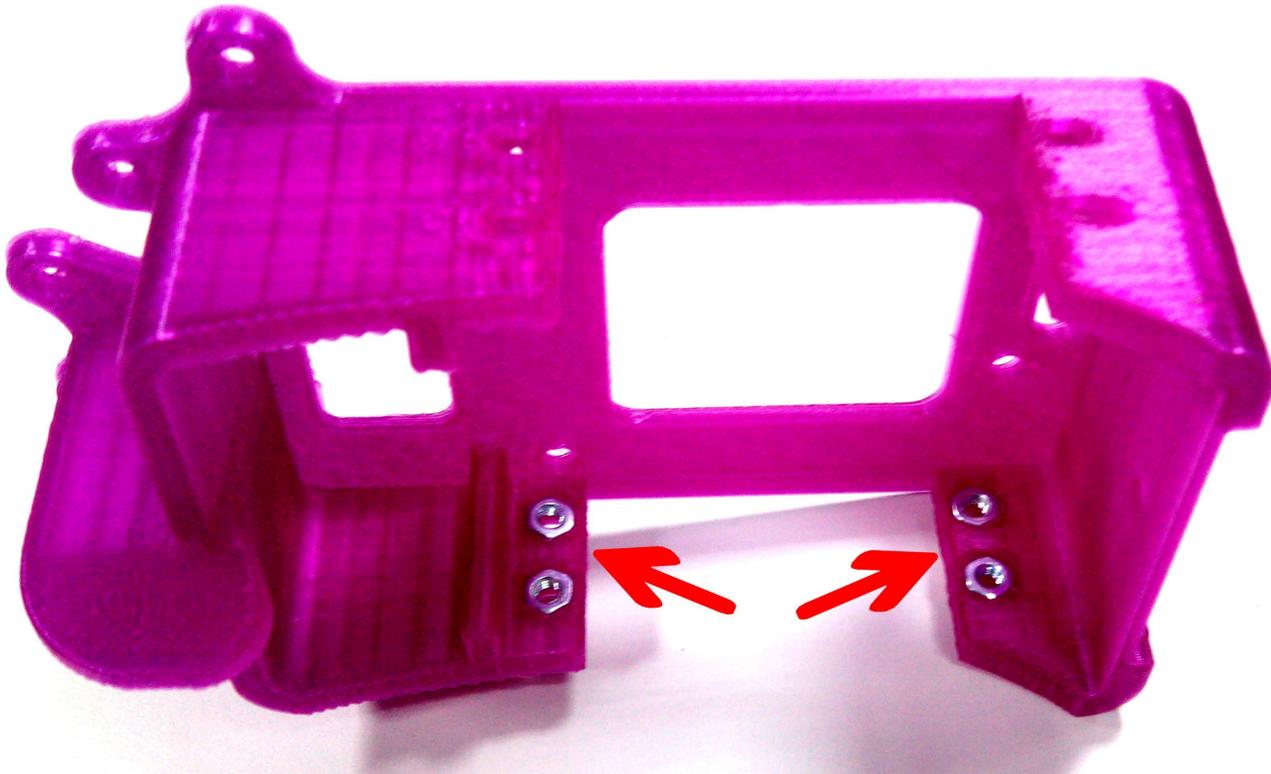


Colocamos los dos **sensores sigue líneas** en la bigotera (pieza con 4 palitos). Sujetamos ésta en la parte frontal del chasis con un tornillo corto.

Colocamos los cables hacia la tarjeta del control valiéndonos de las aberturas destinadas para ello.



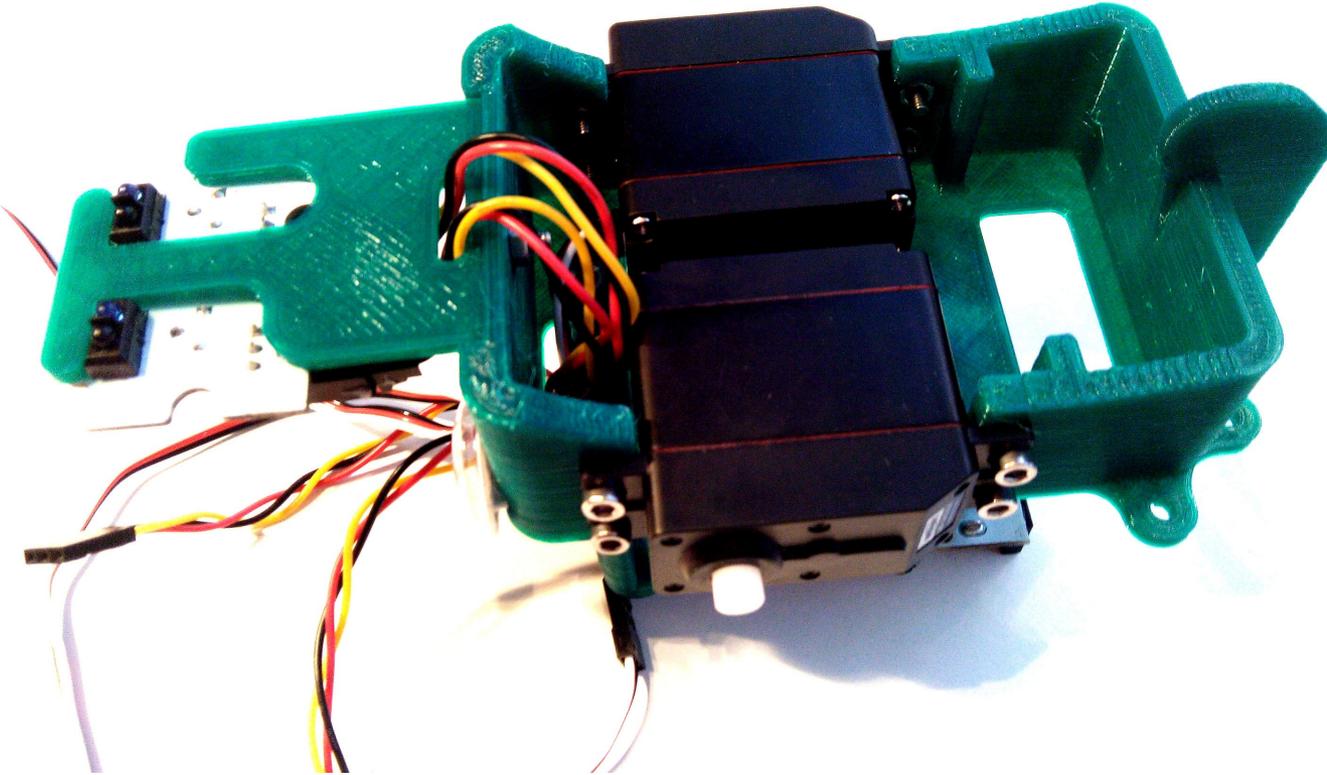
PASO 4



Si no están las tuercas señaladas ya pegadas en nuestro chasis, las encajaremos con cuidado en esas posiciones.

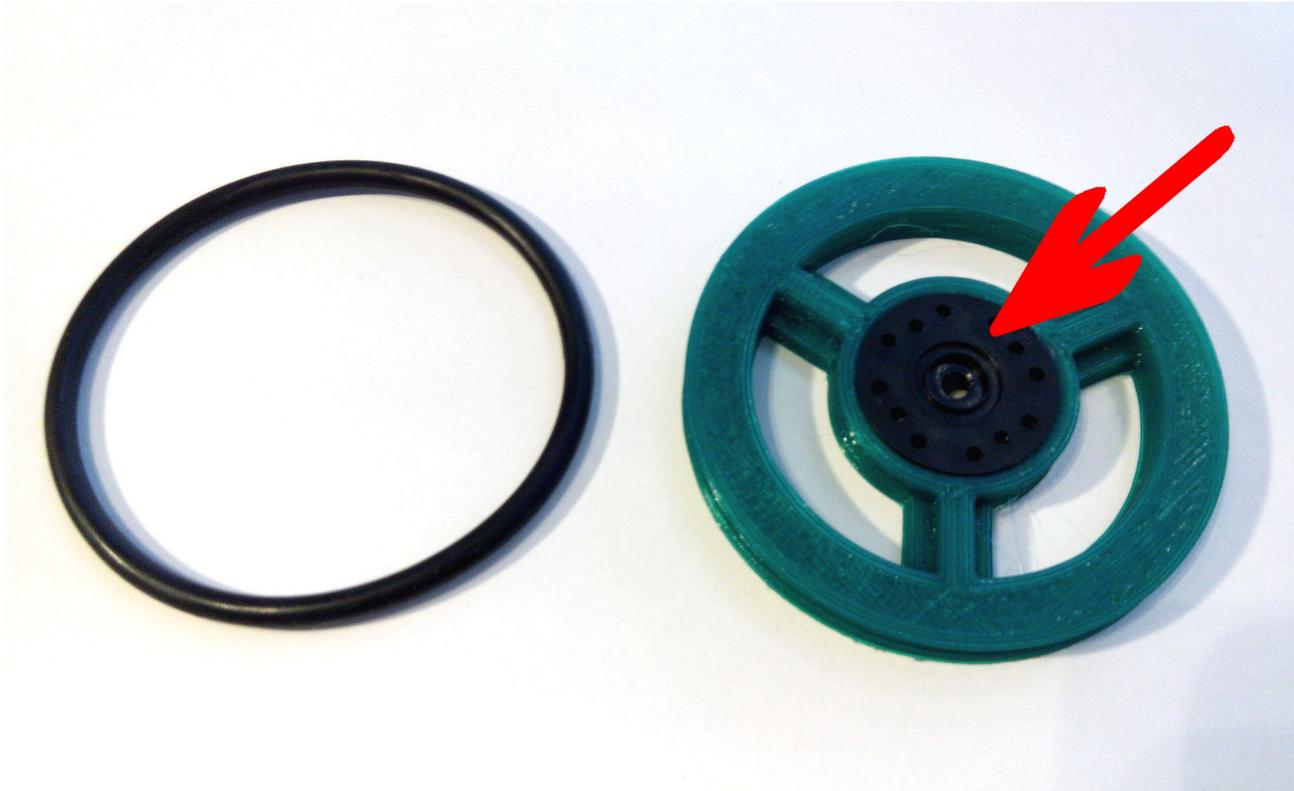
Puedes poner si quieres 4 tuercas en cada lado aunque con 2 sería suficiente.

PASO 4



*Atornillaremos a continuación los **motores** (servos rotación continua). Debemos situarlos en la orientación correcta, como muestra la imagen.*

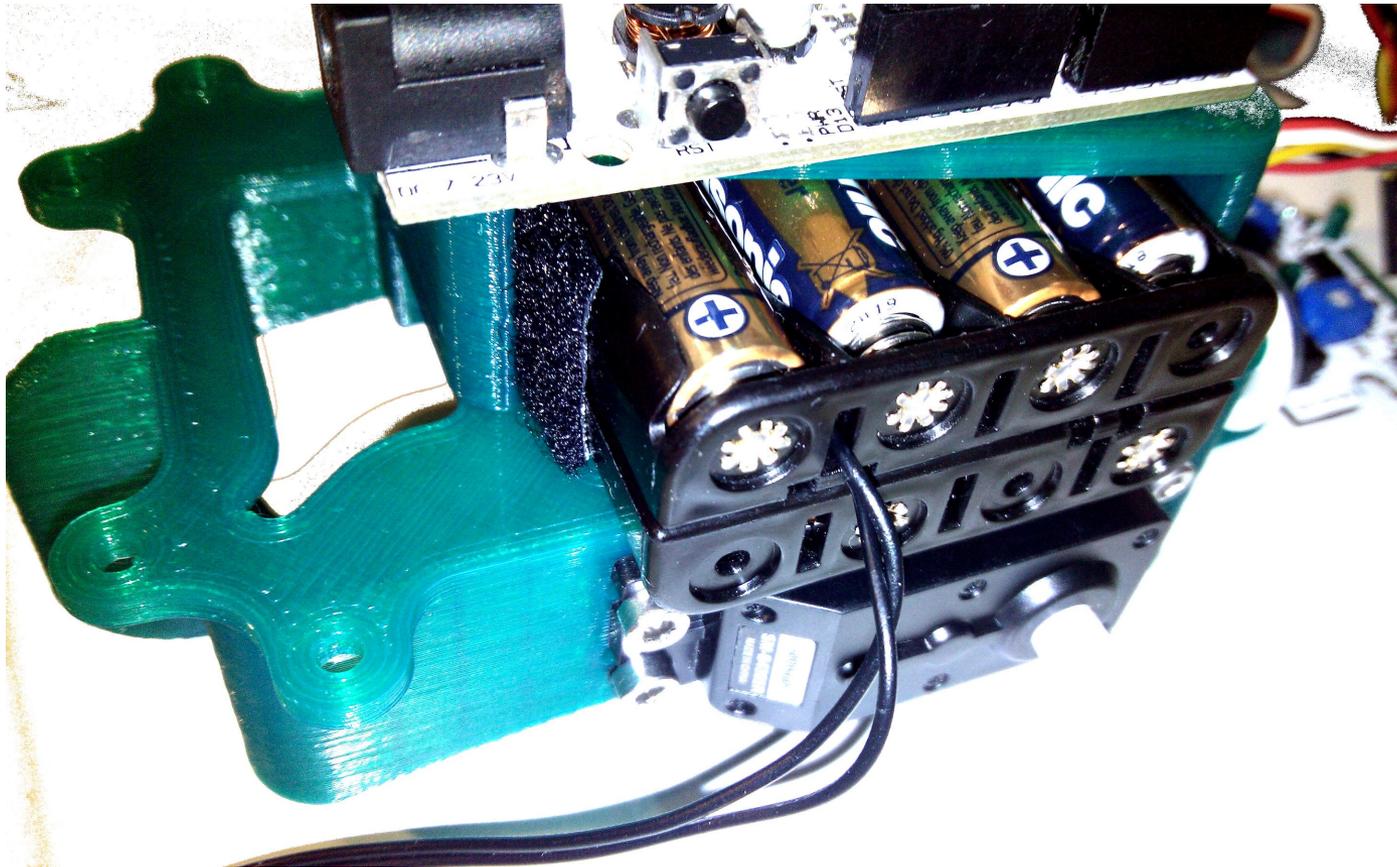
PASO 5



Instalamos haciendo presión con los dedos los "horn circulares" [pieza señalada] de los servo-motores sobre las ruedas.

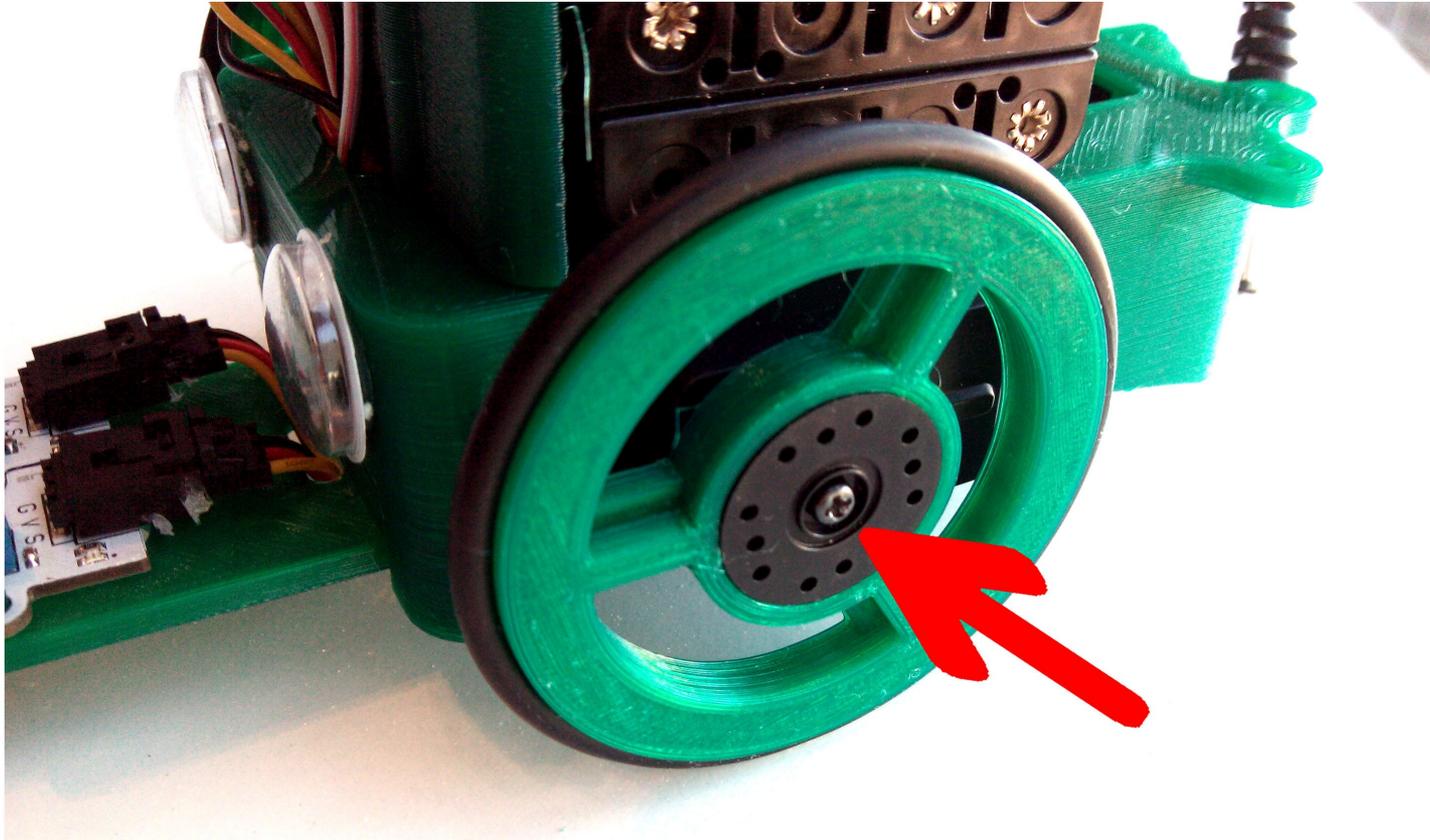
*Colocamos las **juntas tóricas** (gomitas circulares) en los contornos de las ruedas a modo de neumáticos.*

PASO 6



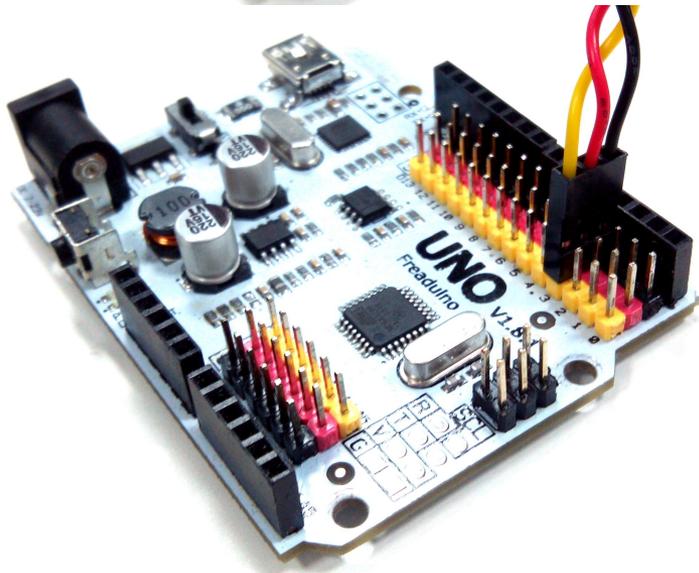
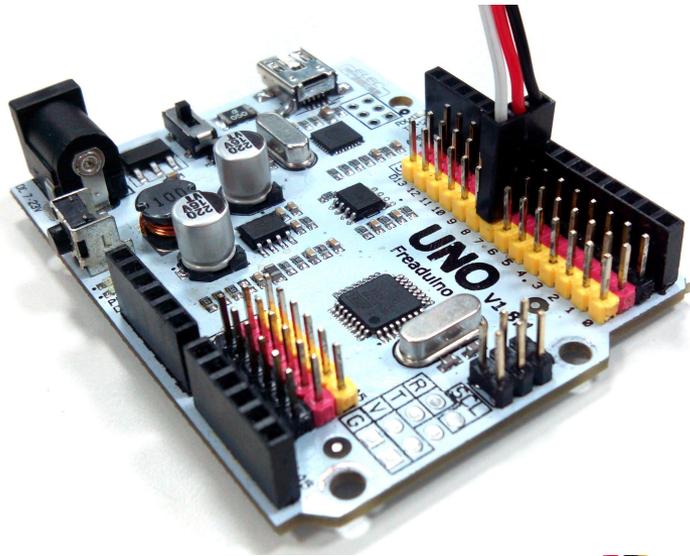
Coloca el portapilas con sus 8 pilas en su posición final haciendo coincidir el velcro.

PASO 7



Atornillamos las ruedas a los servos.

PASO 8

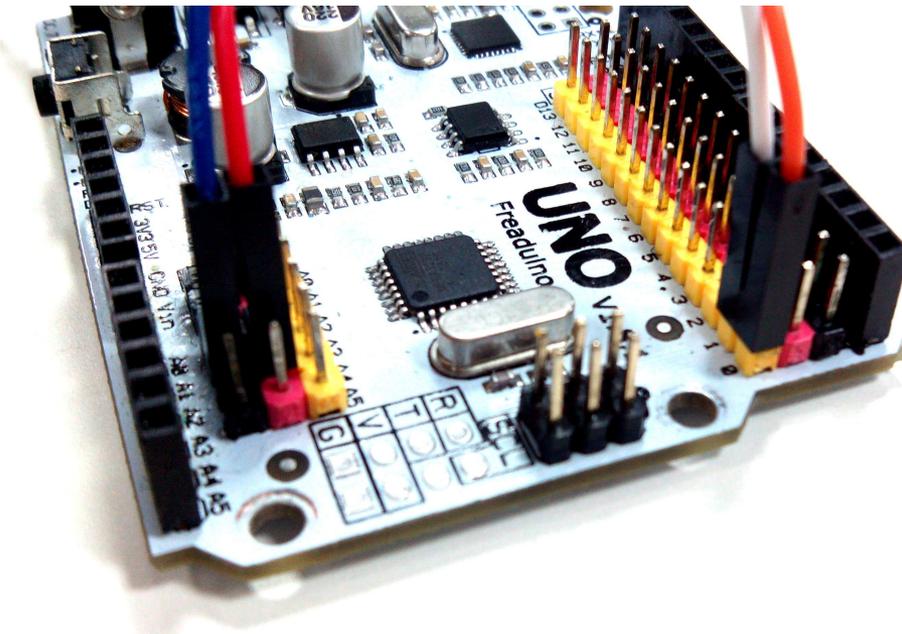
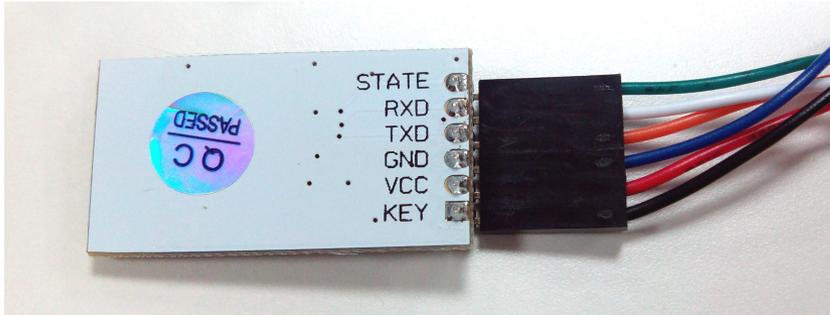


CABLES		PINES
Rueda Derecha	=	pin 7
Rueda Izquierda	=	pin 4
Sensor Derecha	=	pin 3
Sensor Izquierdo	=	pin 2

Conectamos los cables motores y los sensores a los pines correspondientes de la placa FrearduinoUNO.

*¡Cuidado! ¡Fijate bien en que coincidan los cables **rojo** y **negro** con los colores de la placa!*

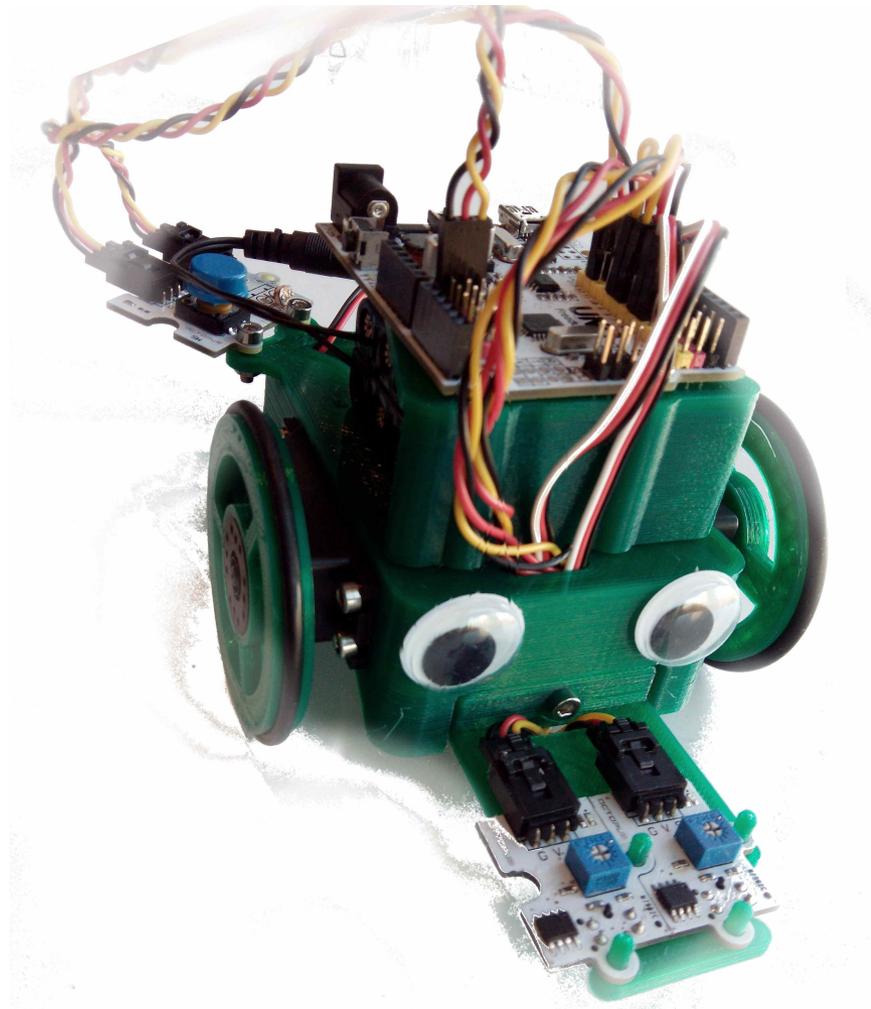
PASO 9



TxD Naranja	pin 0
RXD Blanco	pin 1
Vcc =	pin Rojo
GND =	pin Negro

Conecta el Bluetooth

PASO 10



Ponle ojos y... ¡terminó el montaje! :)

boq