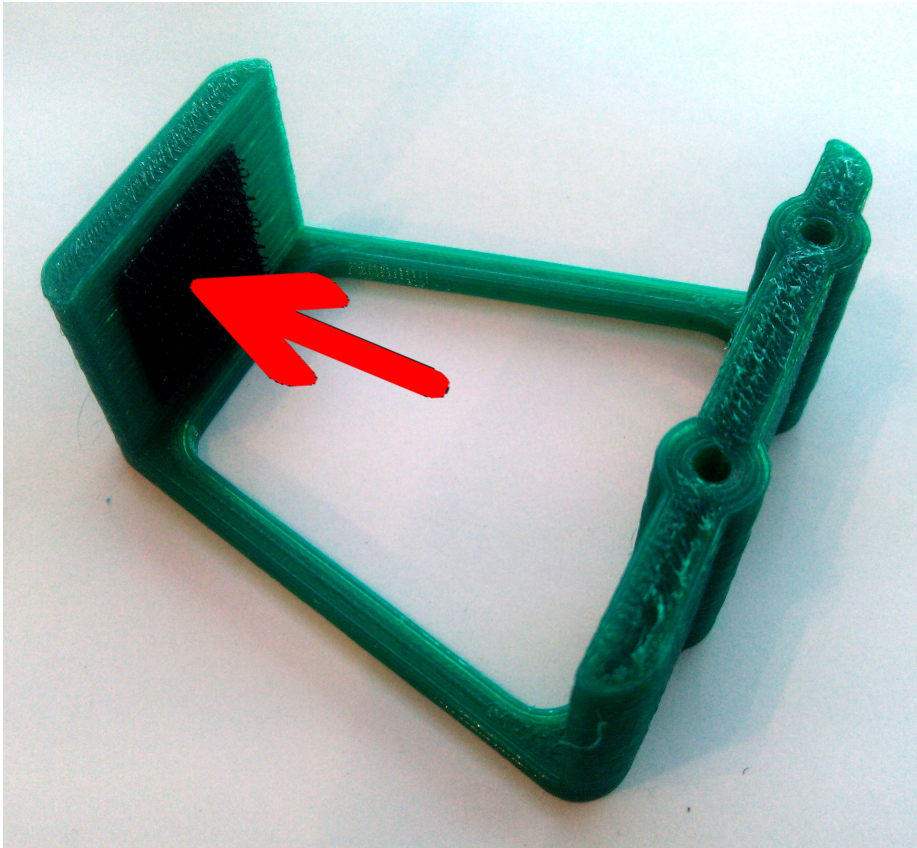


# GUIA DE MONTAJE RenacuajoBOT

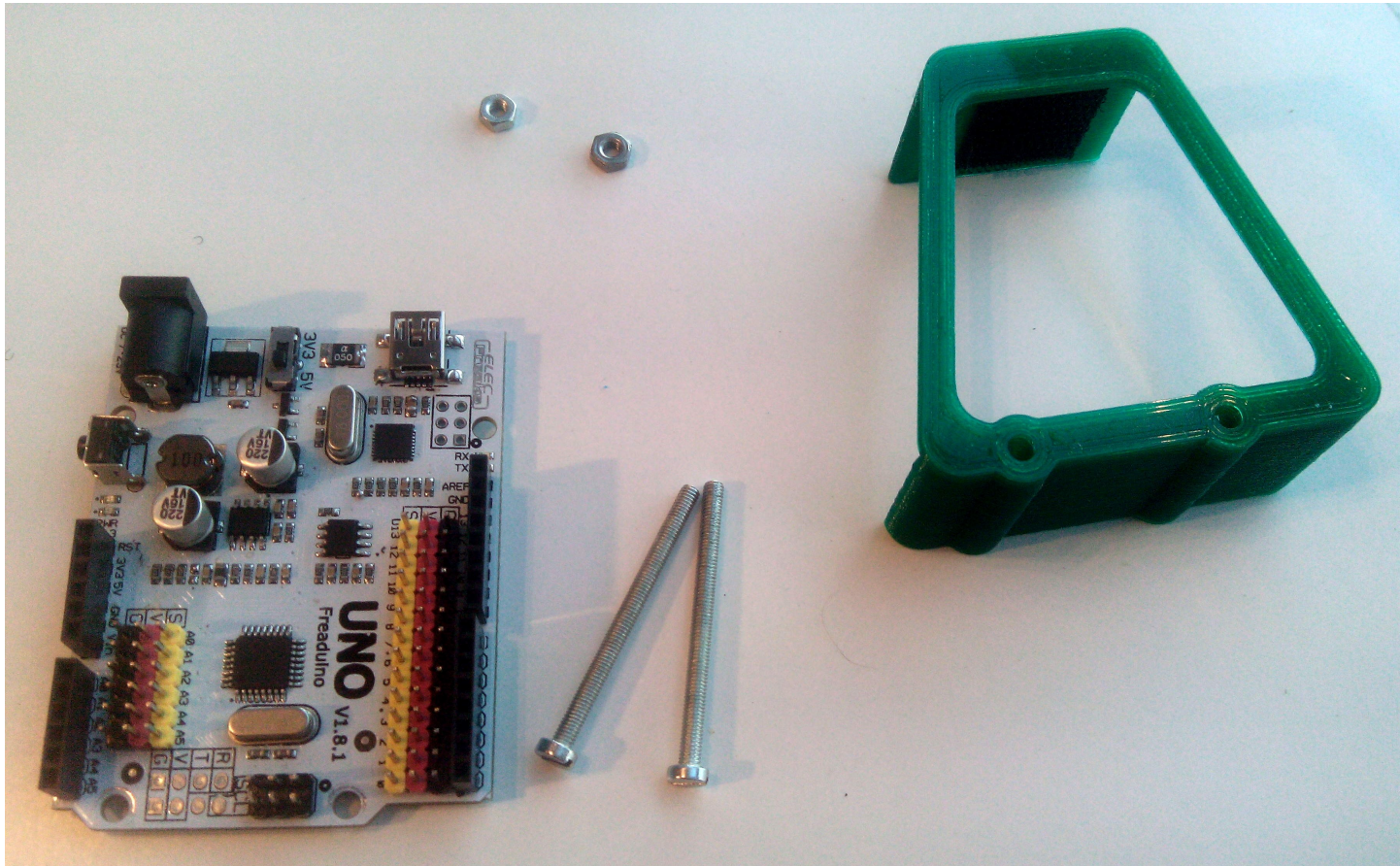
*Taller Iniciación a la Robótica*

# PASO 1



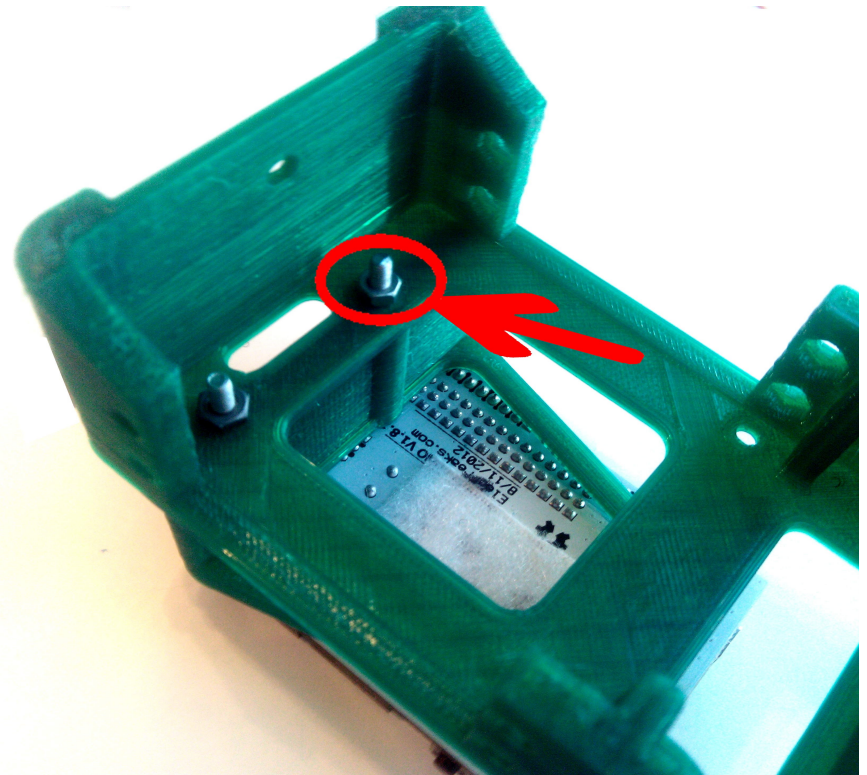
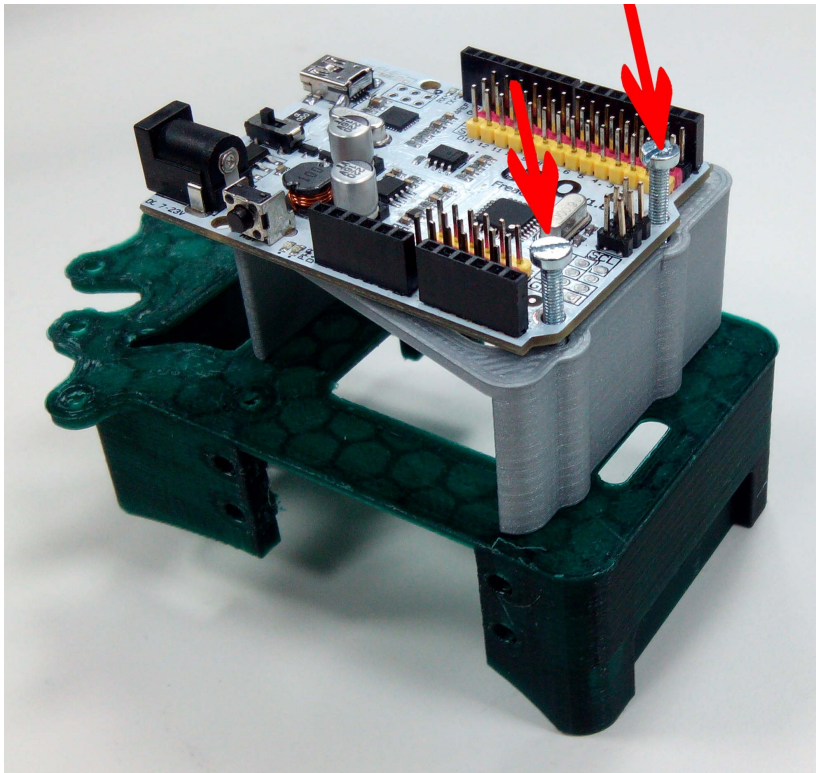
*Pegamos velcro adhesivo en la parte interior de la pieza indicada y en el portapilas.*

# PASO 2



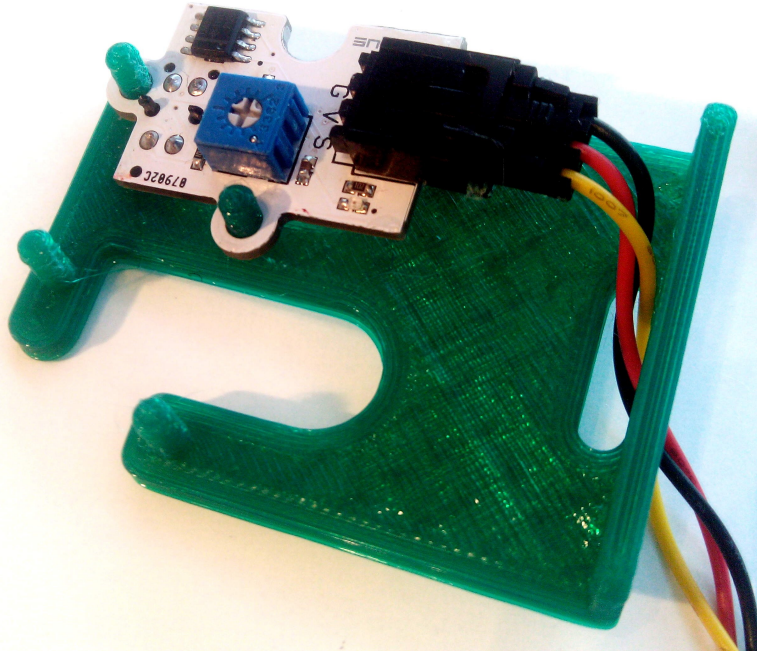
*Sujetamos la placa FreeduinoUNO a las dos piezas del chasis del robot utilizando los dos tornillos largos...  
[ver siguiente diapositiva]*

# PASO 2



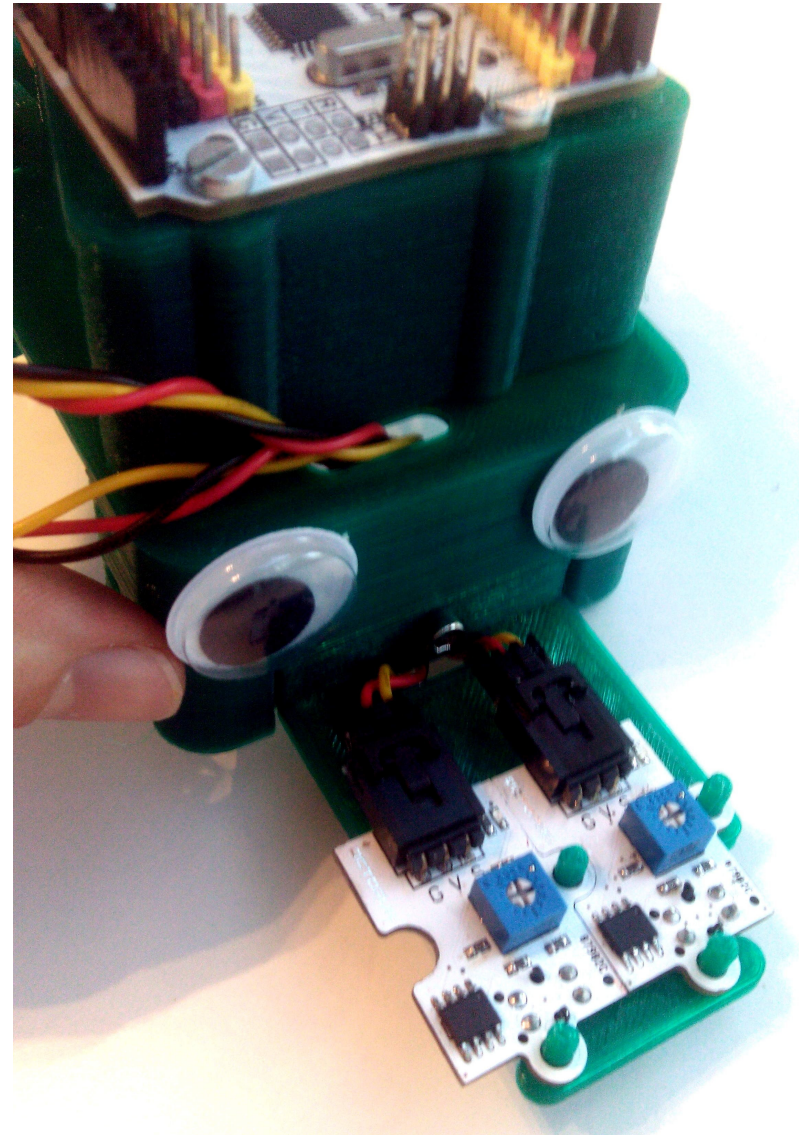
*... fijando los tornillos largos con dos tuercas.*

## PASO 3

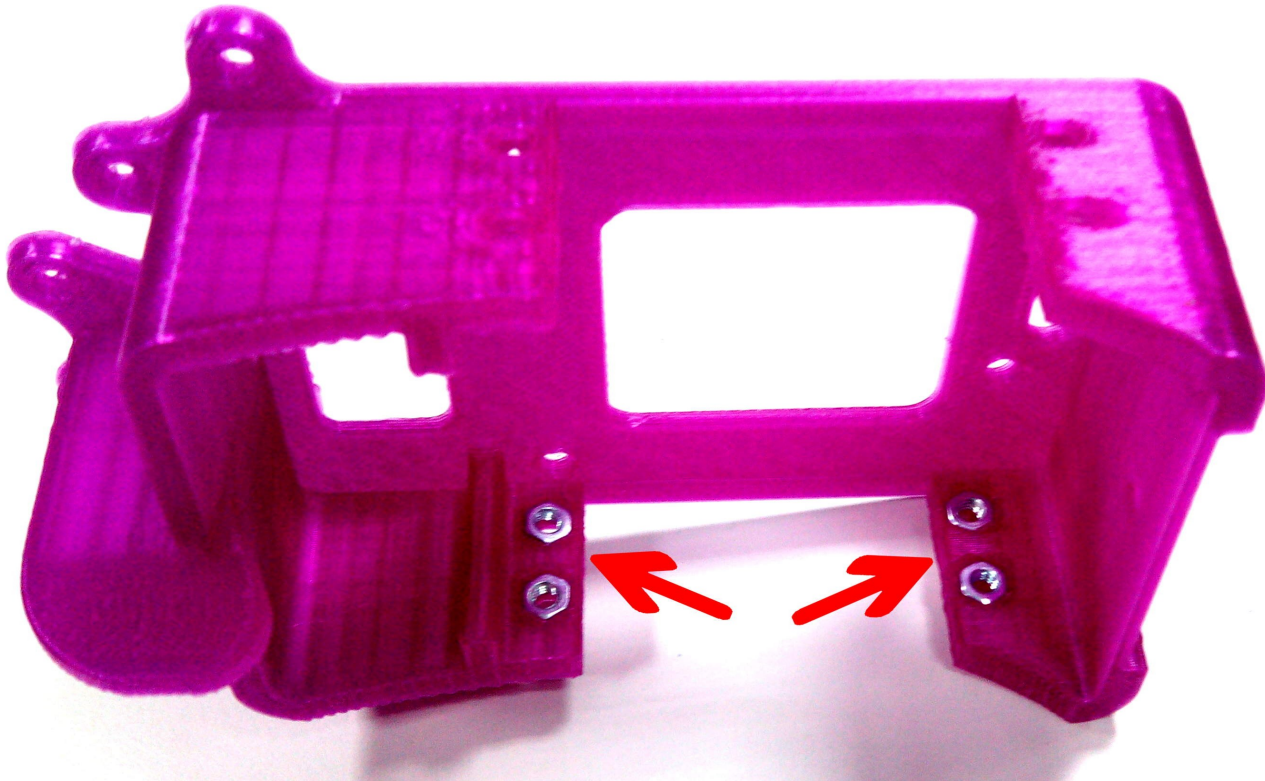


Colocamos los dos **sensores sigue líneas** en la bigotera (pieza con 4 palitos). Sujetamos ésta en la parte frontal del chasis con un tornillo corto.

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



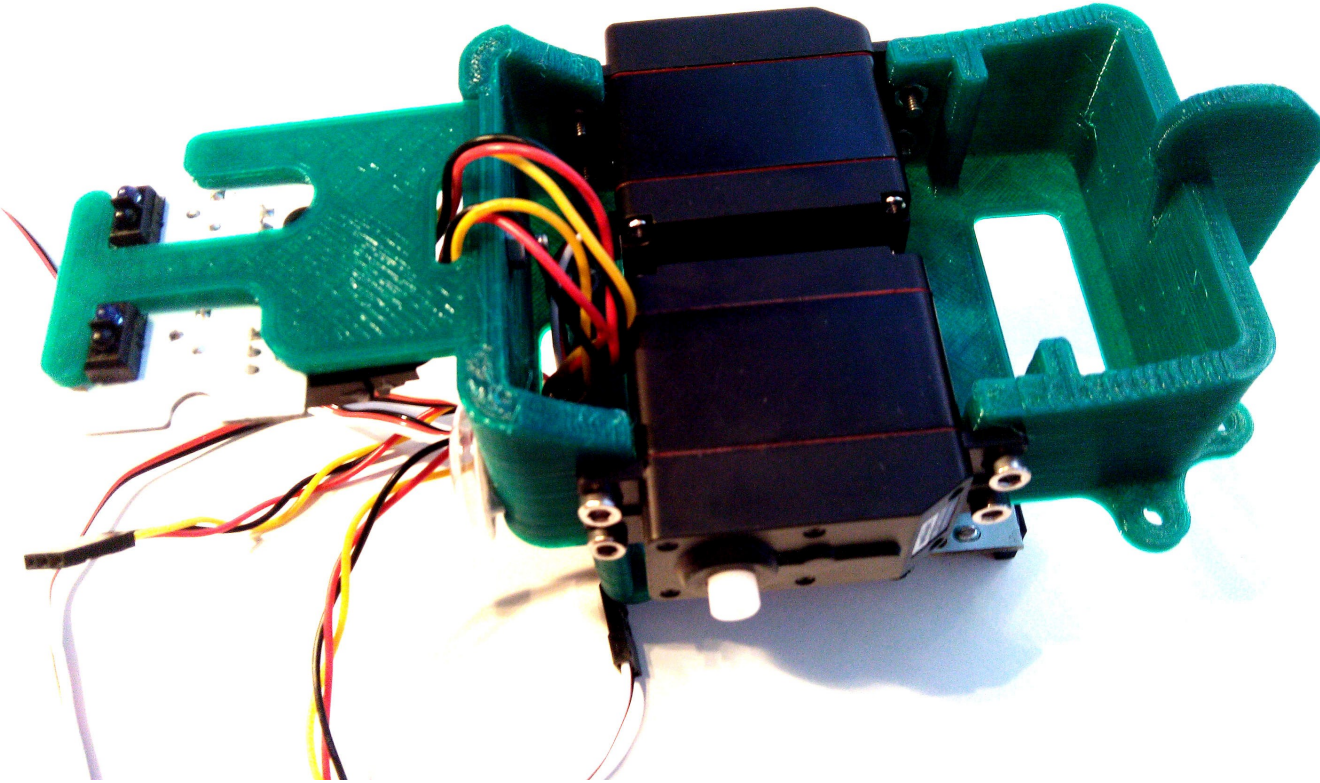
# PASO 4



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

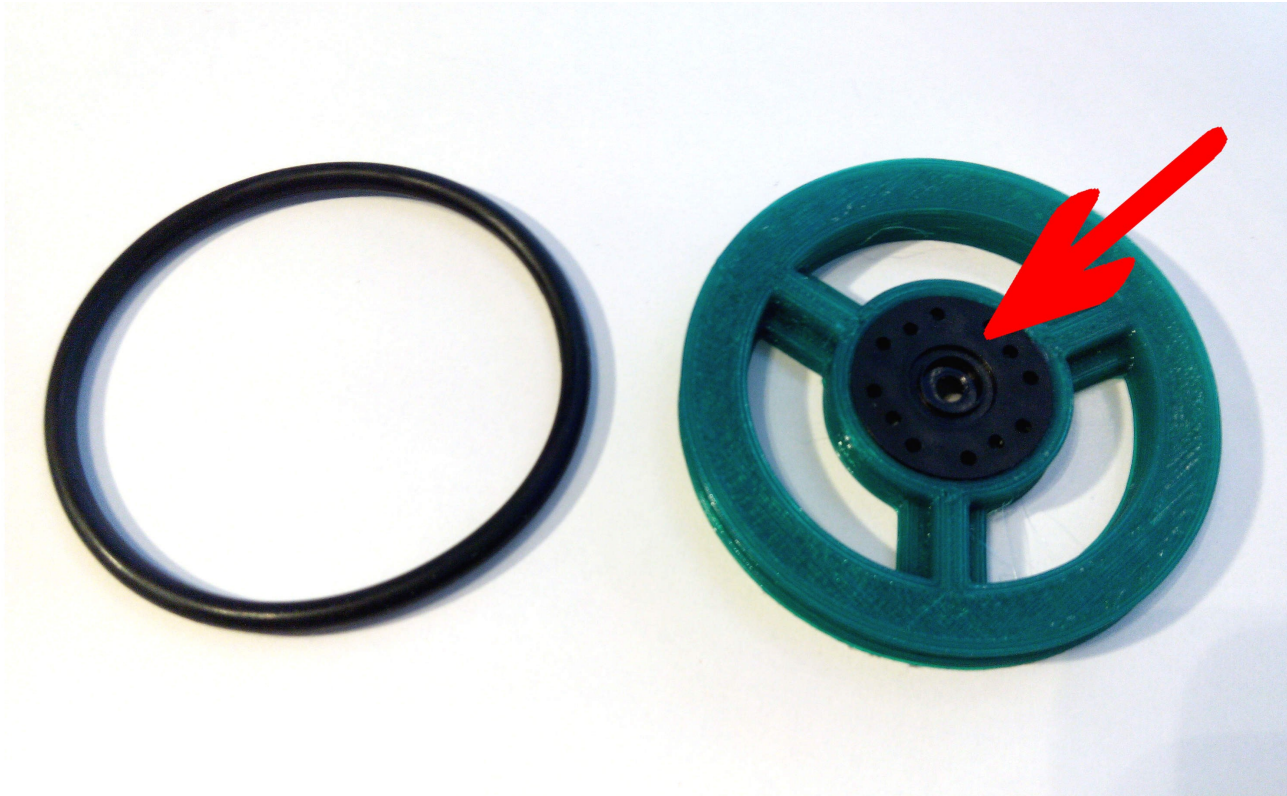
*Puedes poner si quieres 4 tuercas en cada lado aunque con 2 sería suficiente.*

# PASO 4



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

# PASO 5

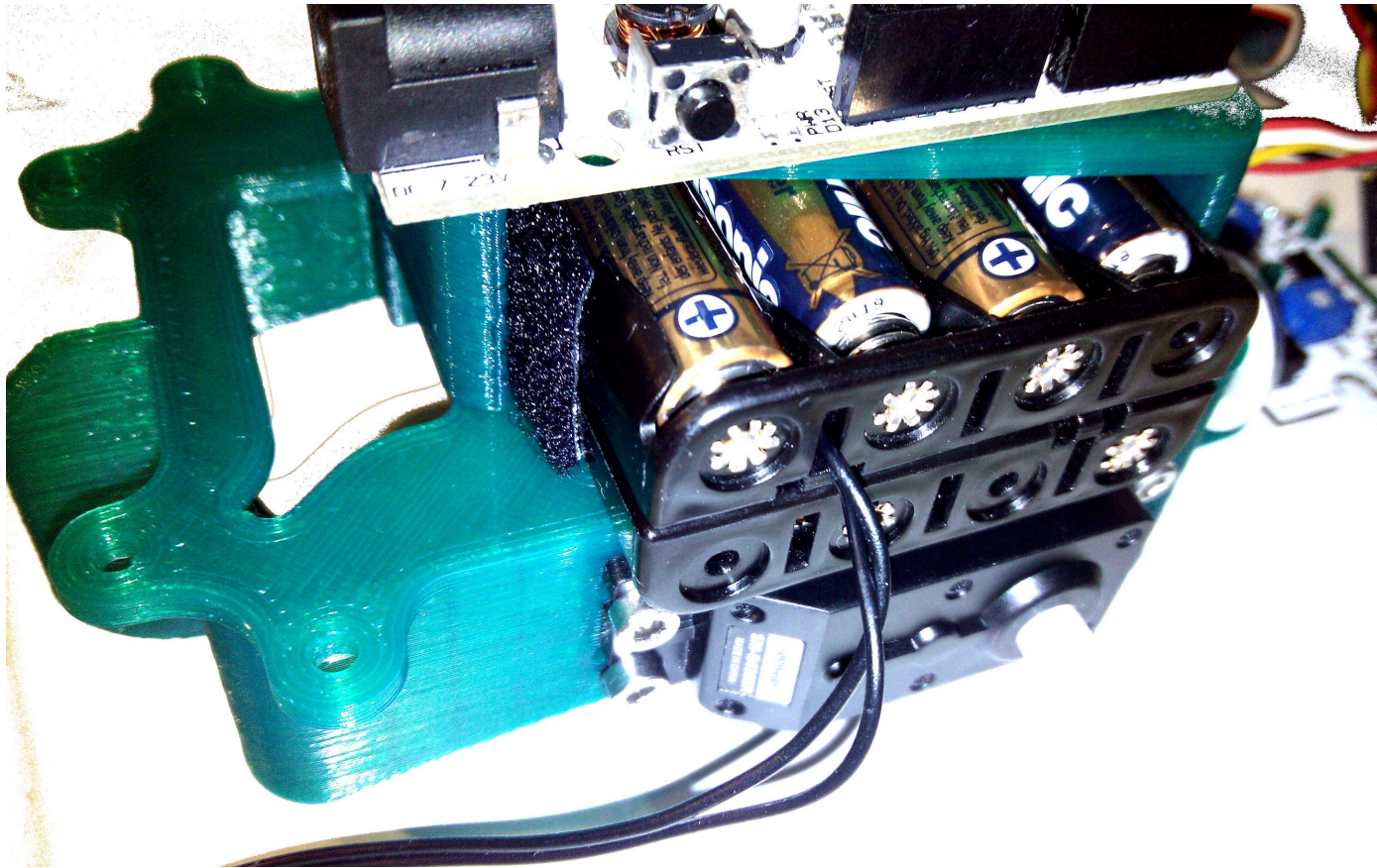


*Instalamos haciendo presión con los dedos los "horn circulares" [pieza señalada] de los servo-motores sobre las ruedas.*

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

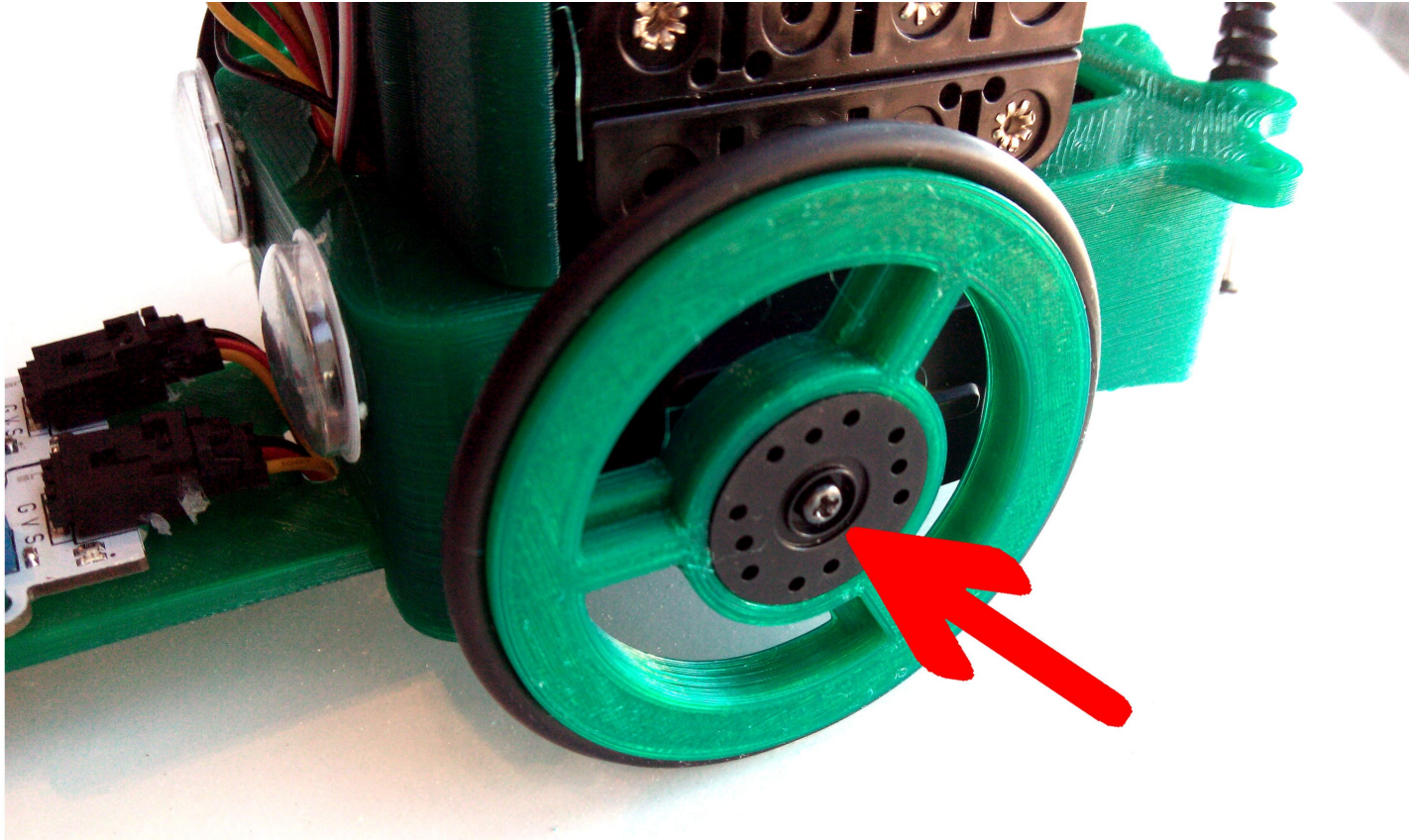


# PASO 6



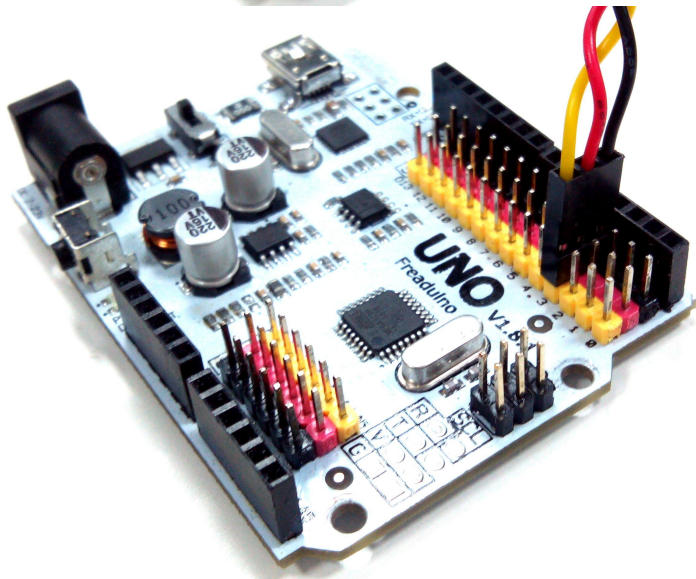
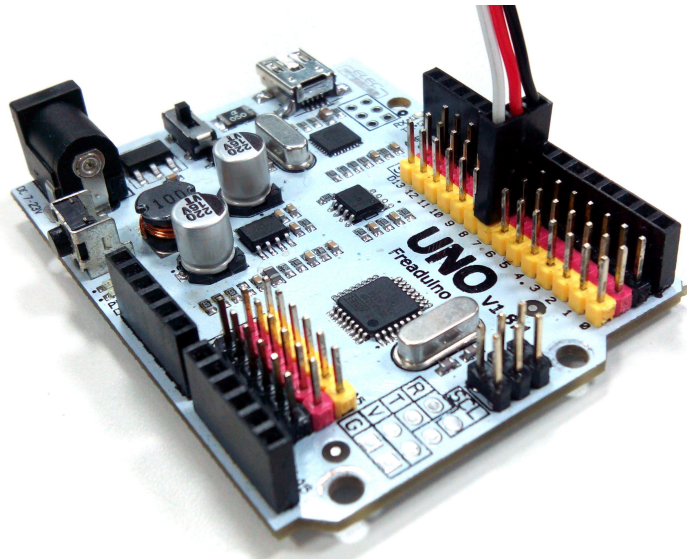
*Coloca el portapilas con sus 8 pilas en su posición final haciendo coincidir el velcro.*

# PASO 7



*Atornillamos las ruedas a los servos.*

# PASO 8

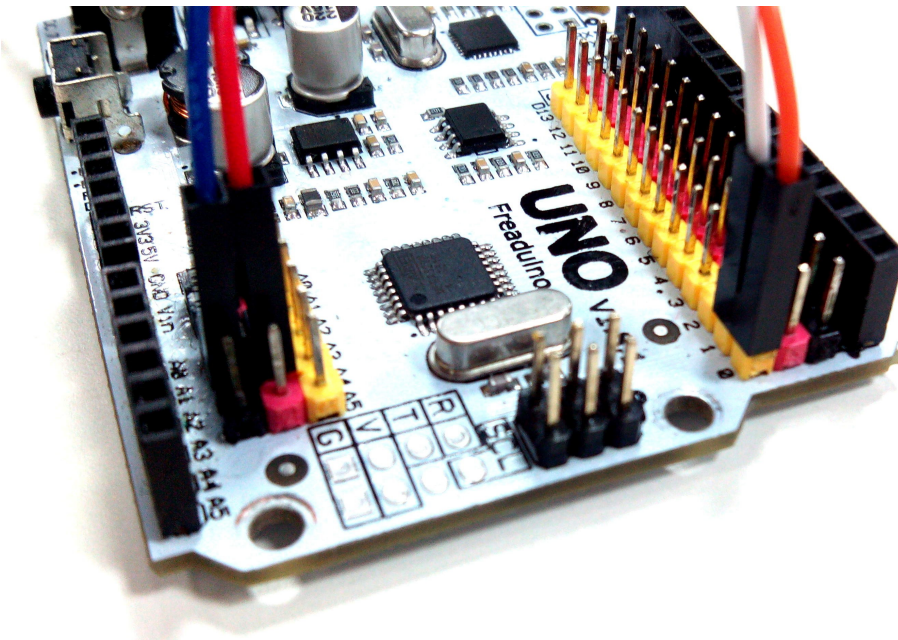
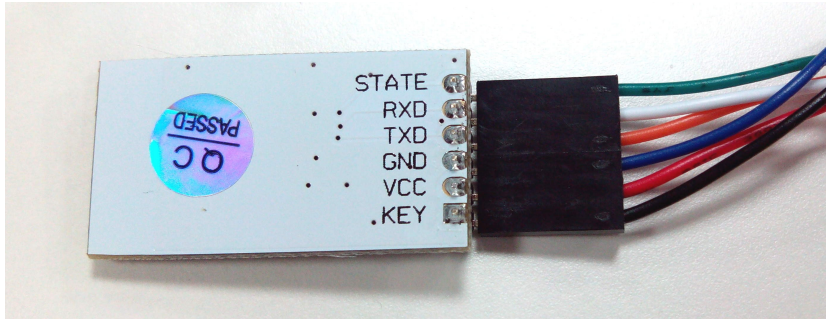


CABLES		PINES
Rueda Derecha	=	pin 7
Rueda Izquierda	=	pin 4
Sensor Derecha	=	pin 3
Sensor Izquierdo	=	pin 2

*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!*

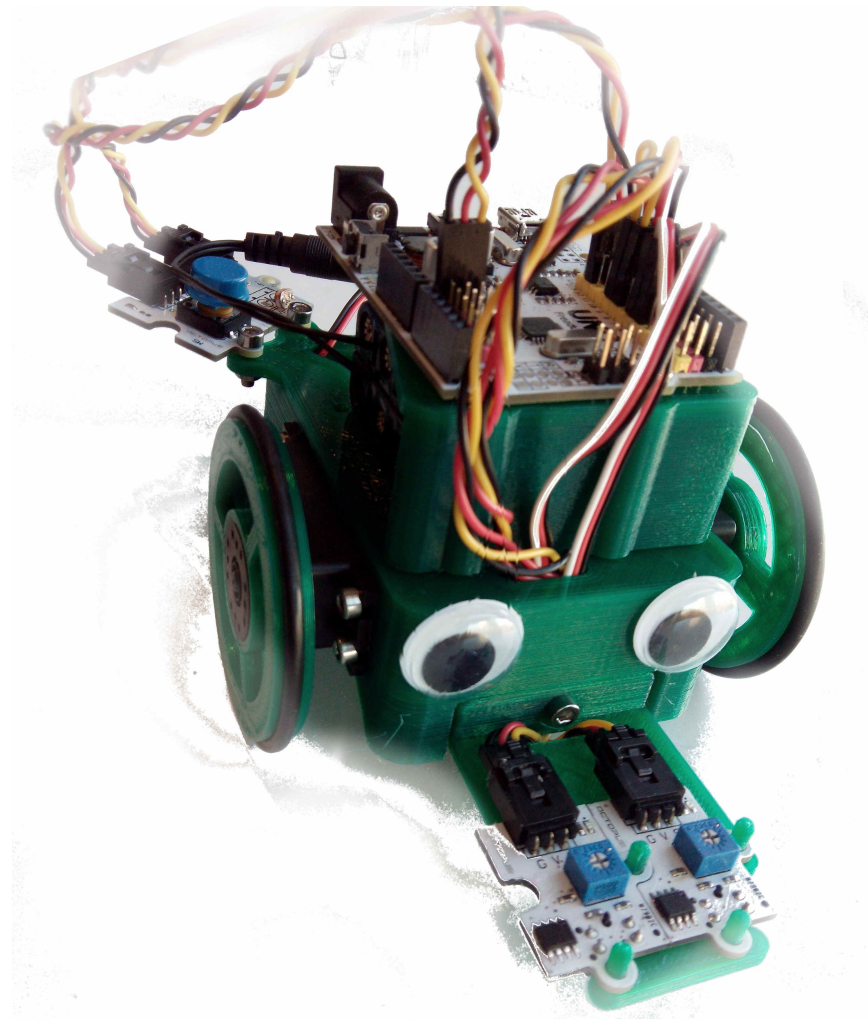
# PASO 9



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