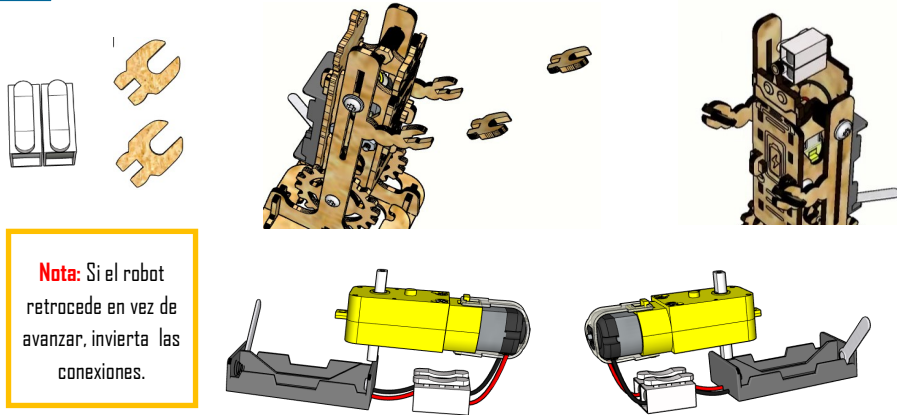


7 Finalmente, colocar las manos del Robot Caminante y realizar la conexión del circuito.



Nota: Si el robot retrocede en vez de avanzar, invierta las conexiones.

Si necesitas una explicación más detallada escaneando con tu celular el siguiente códigos QR tendrás acceso directo al video de ensamble, también puedes ver al **Caminante** en funcionamiento.

Funcionamiento



Ensamble



No te olvides visitar nuestro sitio web y seguirnos en nuestras redes sociales donde encontrarás más contenido.

www.robodacta.mx



@Robodacta.RD



56 28 08 95 23



@robodacta.mx



RobodactaMx

contacto@robodacta.mx

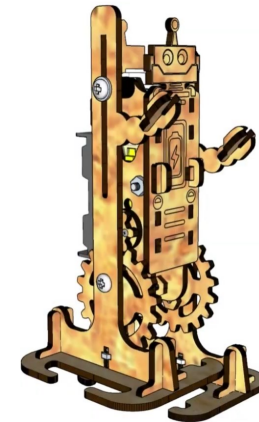
pedidos@robodacta.mx



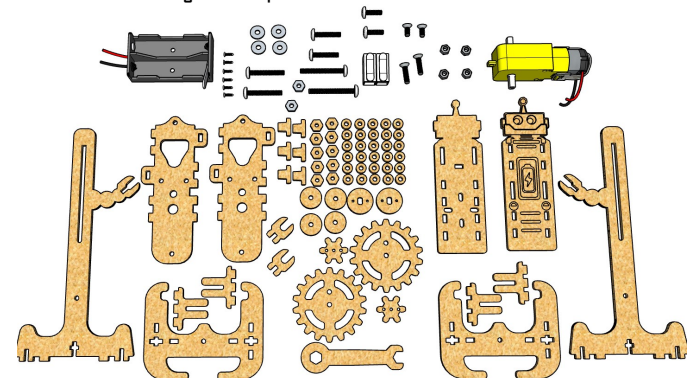
Manual de ensamble

Kit Robot Caminante

Código KIT-1290



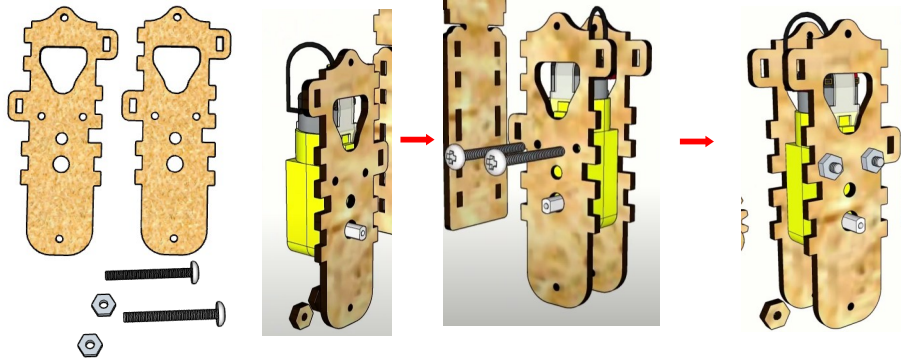
Tu **Kit Caminante** contiene las siguientes piezas:



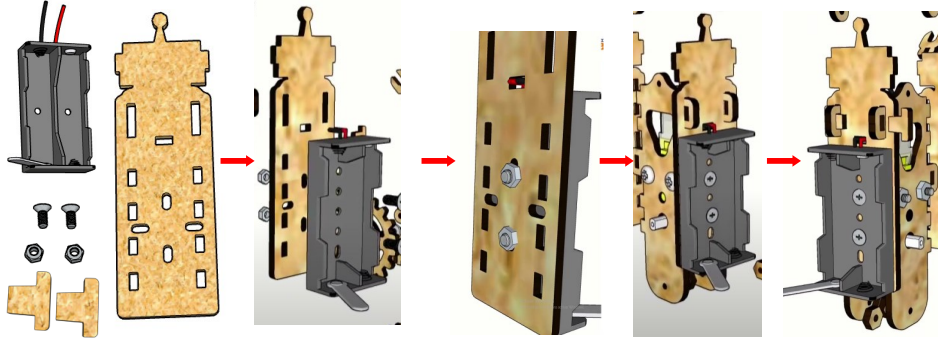
contacto@robodacta.mx

pedidos@robodacta.mx

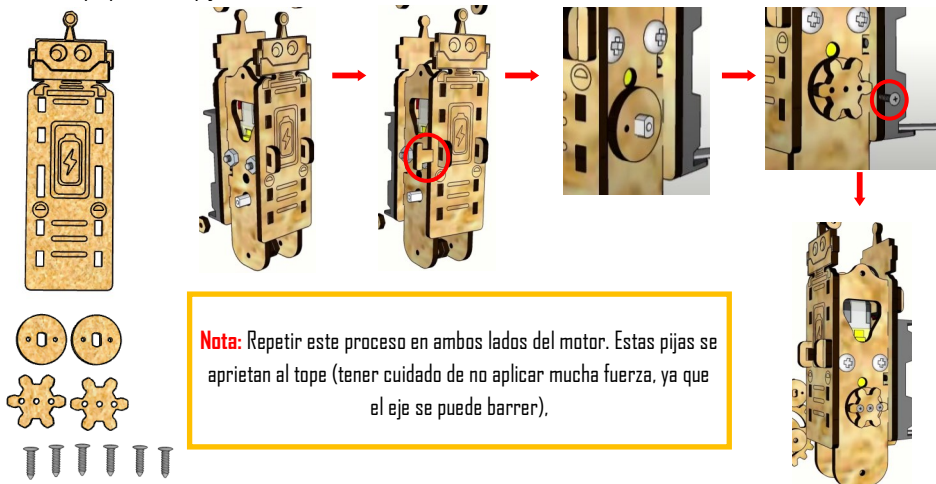
1 Sobre el eje del motor se colocaran las dos bases laterales, que se unirán mediante un tornillo de 1/8" x 1 1/4" y una tuerca de 1/8".



2 Insertar la base del portapilas a la base trasera del kit y asegurarlo con tornillos M3 x 8 mm con tuercas M3, posteriormente unimos al motor por medio de seguros de MDF.

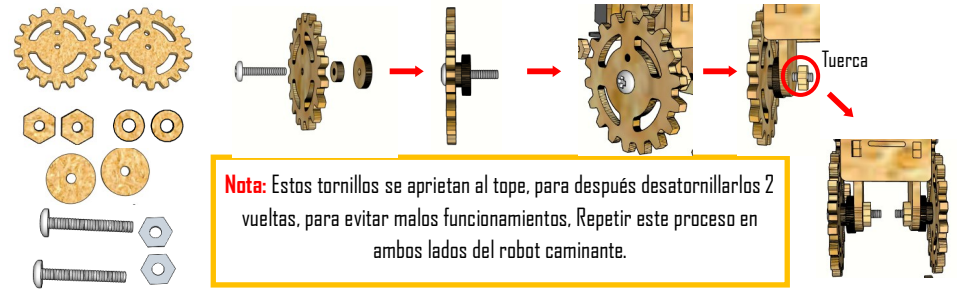


3 Colocamos la parte frontal del kit en la estructura previa, aseguramos mediante seguros de MDF. En el eje del motor colocamos la siguiente rueda para después colocar el engrane y fijarlo con pijas de 2mm x 1/4".



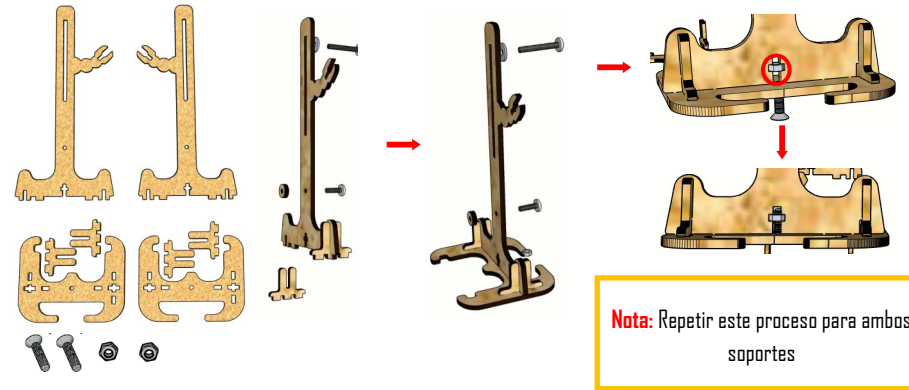
Nota: Repetir este proceso en ambos lados del motor. Estas pijas se aprietan al tope (tener cuidado de no aplicar mucha fuerza, ya que el eje se puede barrer).

4 Colocamos sobre la estructura principal un engrane grande acompañado de un tornillo 1/8" x 3/4", un buje pequeño y un buje grande, finalmente aseguramos con una tuerca de MDF.



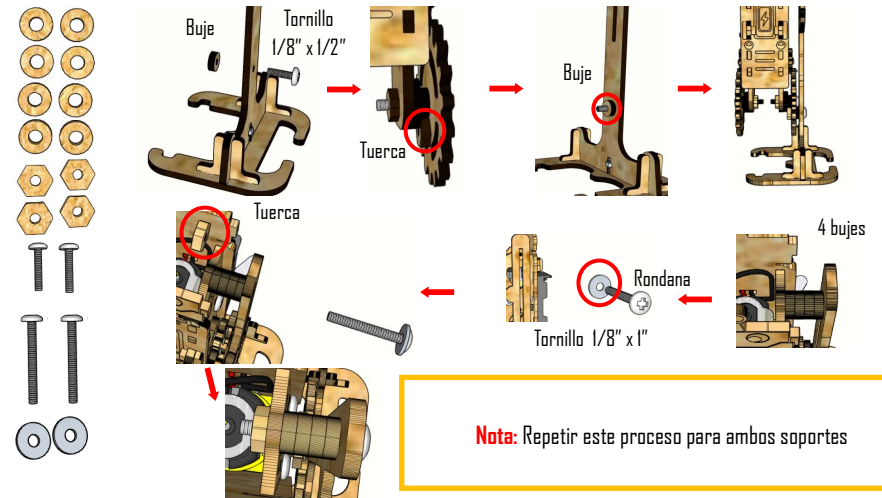
Nota: Estos tornillos se aprietan al tope, para después desatornillarlos 2 vueltas, para evitar malos funcionamientos. Repetir este proceso en ambos lados del robot caminante.

5 Armamos el soporte que actúa como mano y pie del robot caminante. Para ello se utilizarán tornillos M3 x 12mm, tuercas M3 y las siguientes piezas MDF.



Nota: Repetir este proceso para ambos soportes

6 Uniremos los soportes a la estructura principal, para ello usaremos bujes pequeños y tuercas de MDF, tornillos de 1/8" x 1/2" y 1/8" x 1".



Nota: Repetir este proceso para ambos soportes