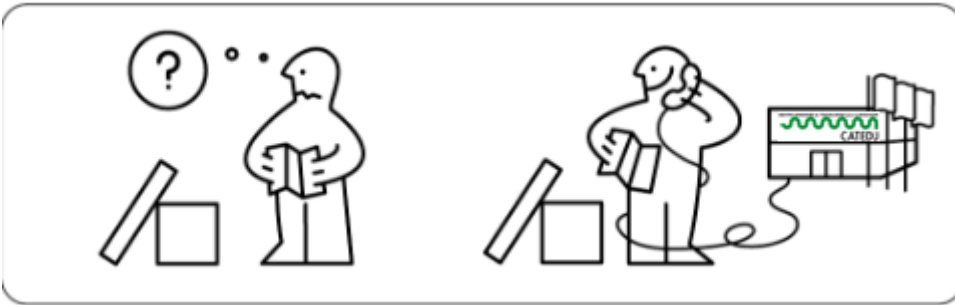


3.2 Comenzamos

El montaje de este robot es complejo. En CATEDU hemos intentado ayudar a distancia a quienes han tenido problemas, y es muy difícil hacerlo a distancia, por ello este curso online **esta sin tutorización** a cambio, si logras montar el robot y que funcione, te lo quedas. **No está mal ¿no?**

O sea esto no

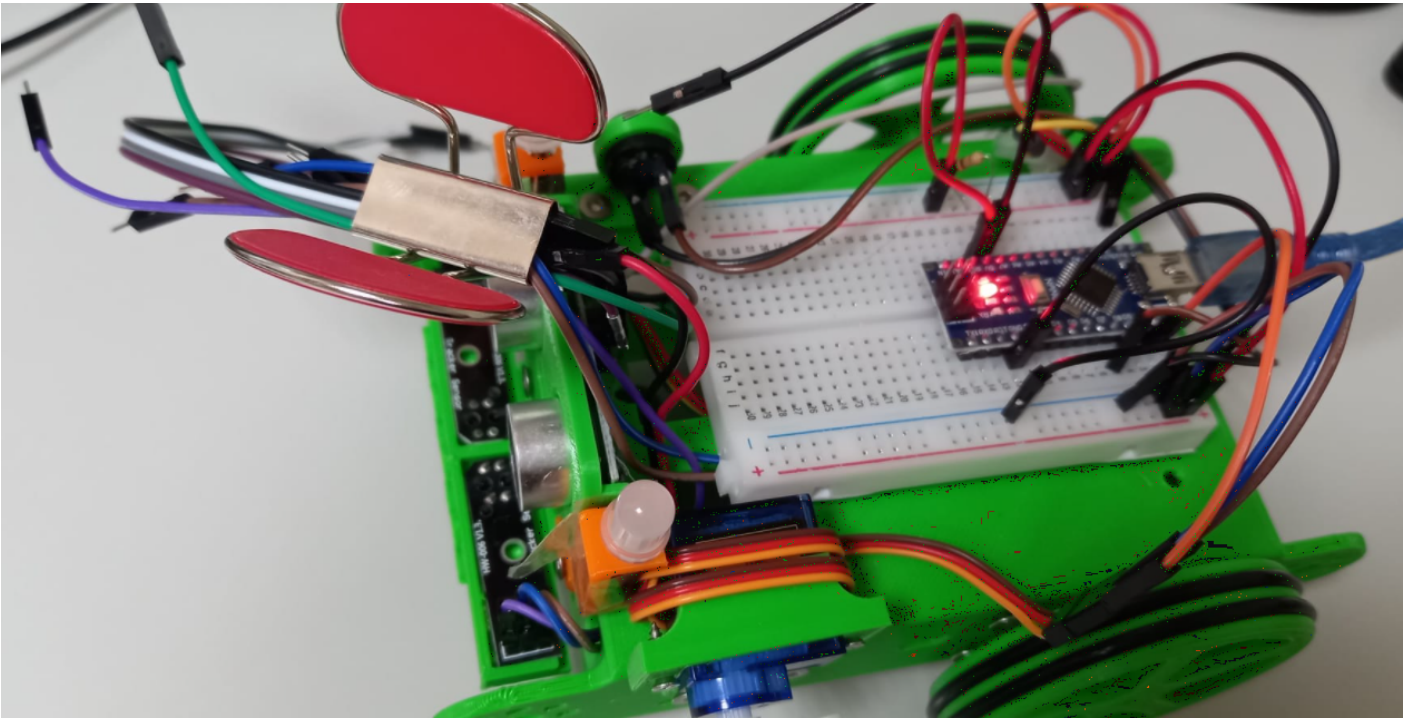


Pero no queremos desilusionarte, se valiente !!!

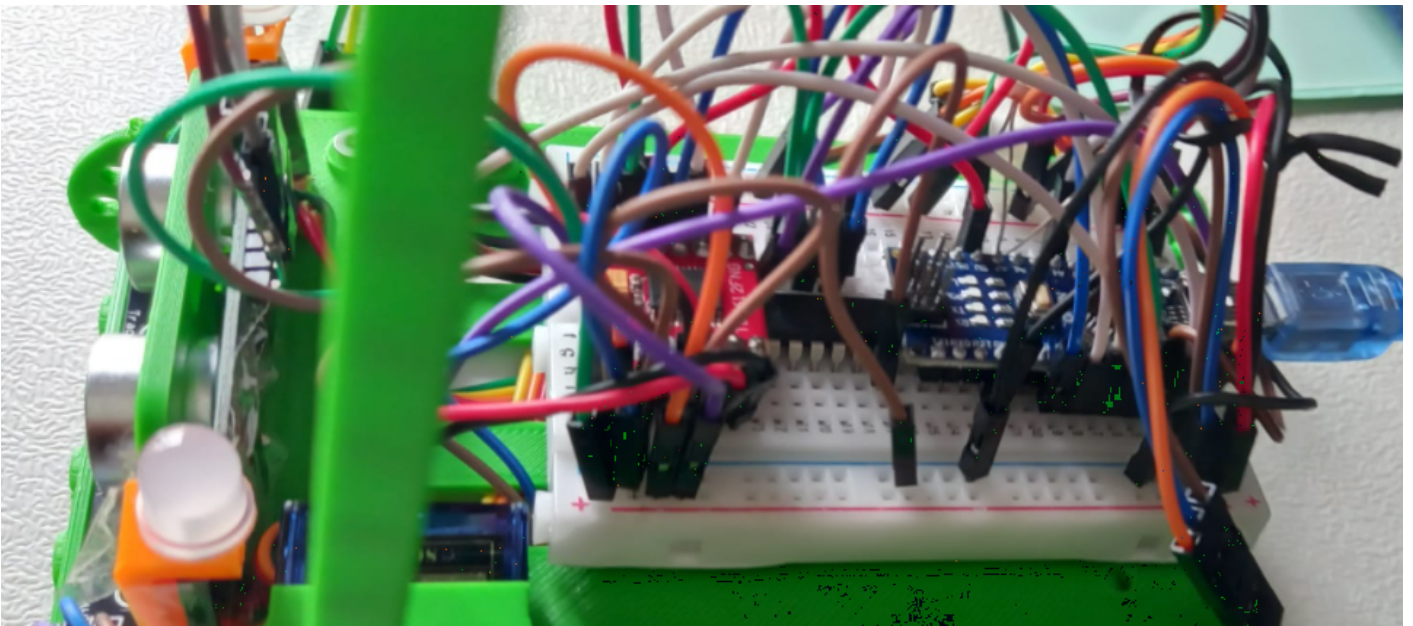


No te desesperees si al final después de montar todo, las pruebas del test del apartado 4 no te funciona, hay que revisar muy bien las conexiones.

Una manera de asegurarte, es ir montando una de estas páginas de este capítulo, y pasar al test correspondiente del capítulo 4, no pasar a la siguiente página sin asegurar el anterior. Como en la figura, se conecta el zumbador y el pulsador, se testea que funcione, y se pasa al siguiente componente:

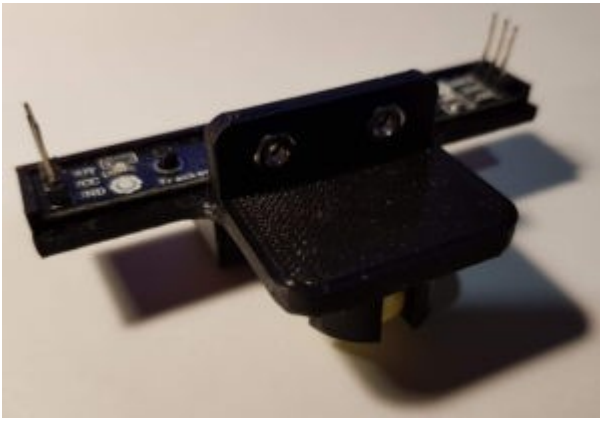


El resultado final tiene su complejidad:



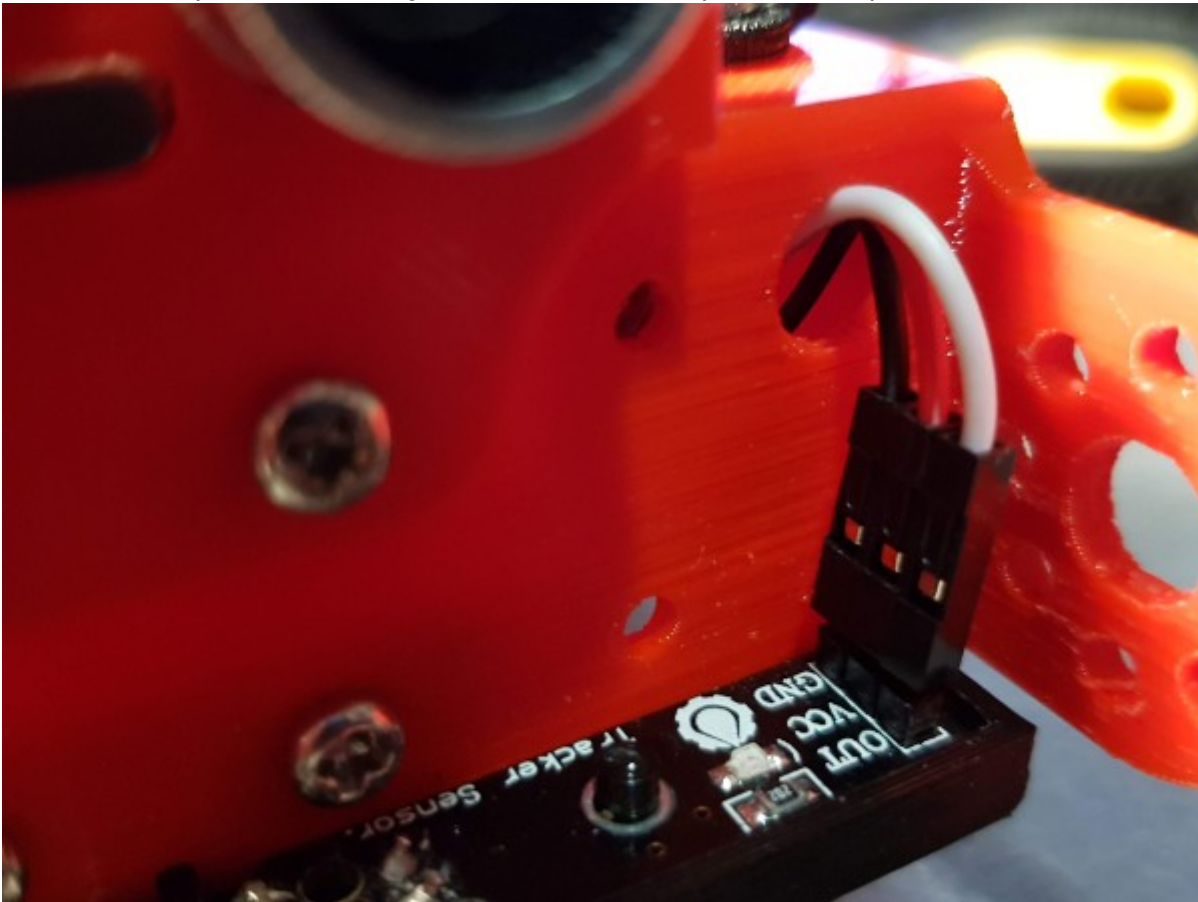
3.2.1 Seguidor sigue líneas y bola loca

Ponemos la bola loca y los seguidores en el soporte con los leds hacia abajo:



Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

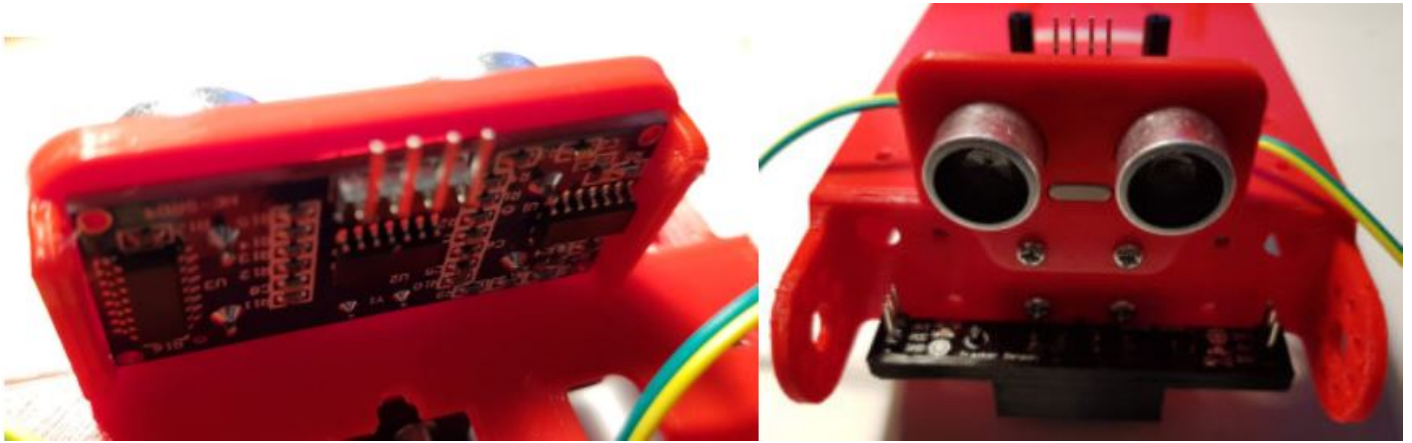
Atornilla el soporte al chasis y conecta los cables pasándolos por el orificio:



Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

3.2.2 Sensor ultrasonidos

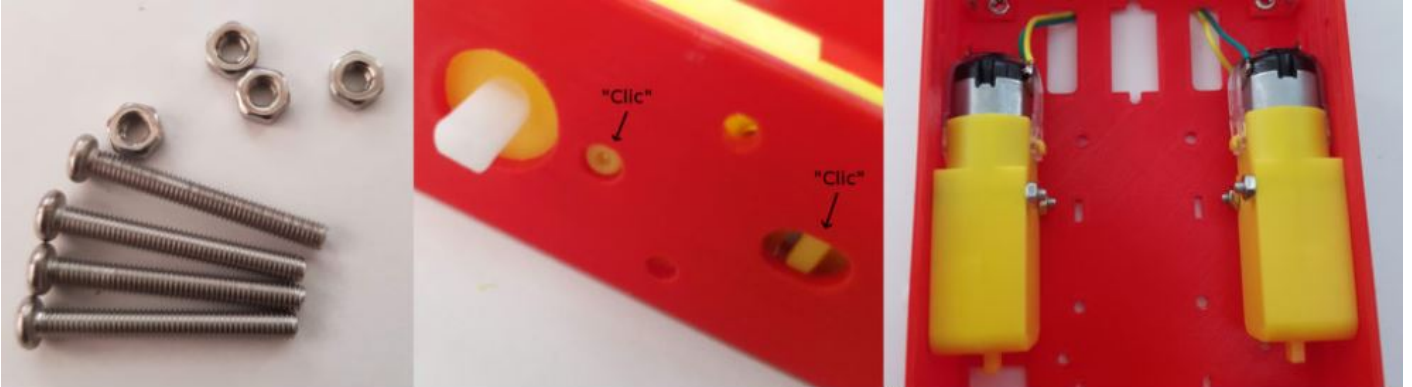
El sensor ultrasónico en el soporte, encaja justo para que no se caiga, es recomendable usar la pistola de pegamento para fijarlo bien. Pon el soporte con dos tornillos en el chasis,:



Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

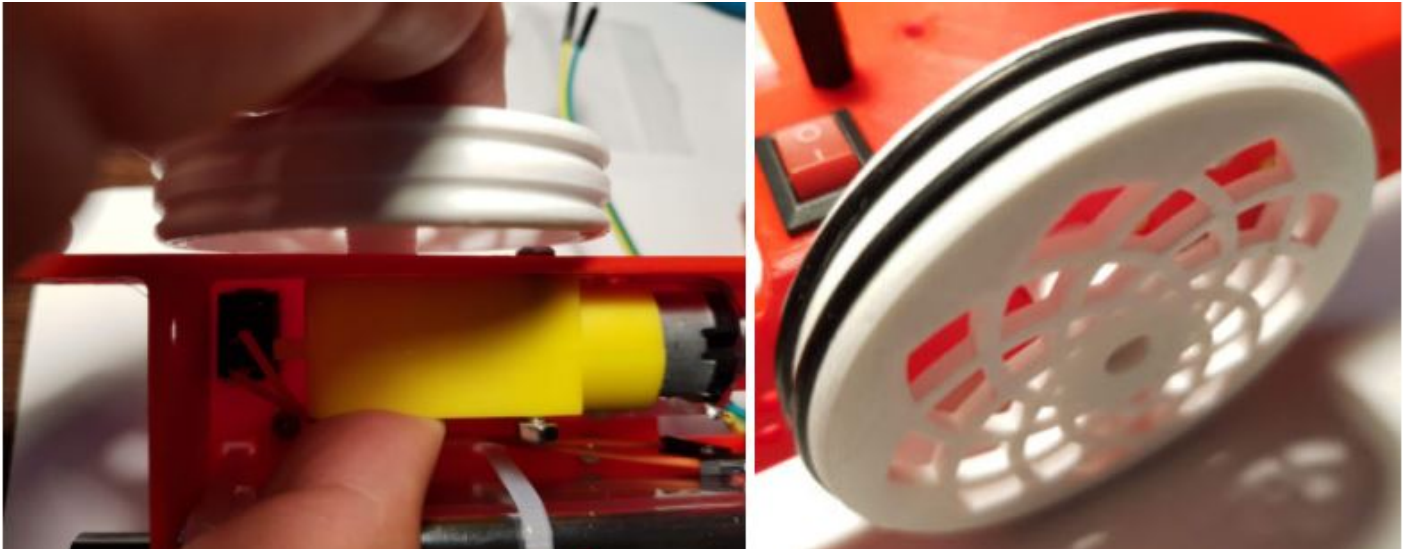
3.2.3 Motores y ruedas

Los motores, con 4 tornillos largos y pasa los cables por los orificios :



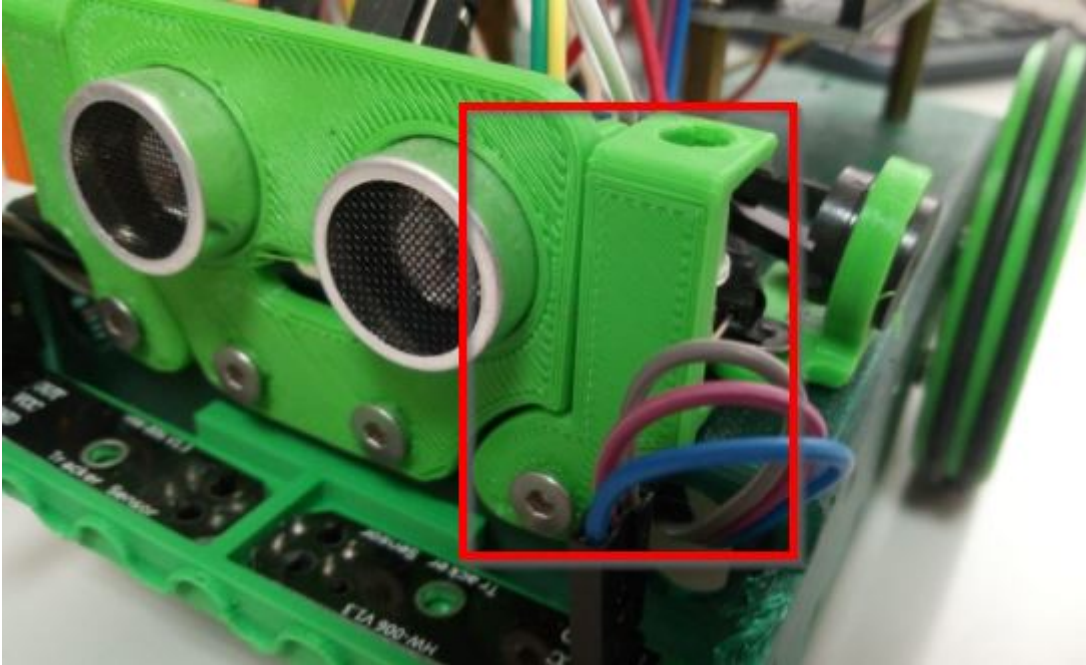
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

Pon las juntas tóricas en las ruedas y pasamos a su colocación: Las ruedas encajan muy justas, esto es así para evitar que con los golpes se desileneen. Hay que presionar con los dedos, si ves que cuesta puedes pasar una lima por el orificio para rebajarlo un poco. Fíjalo con los tornillos.

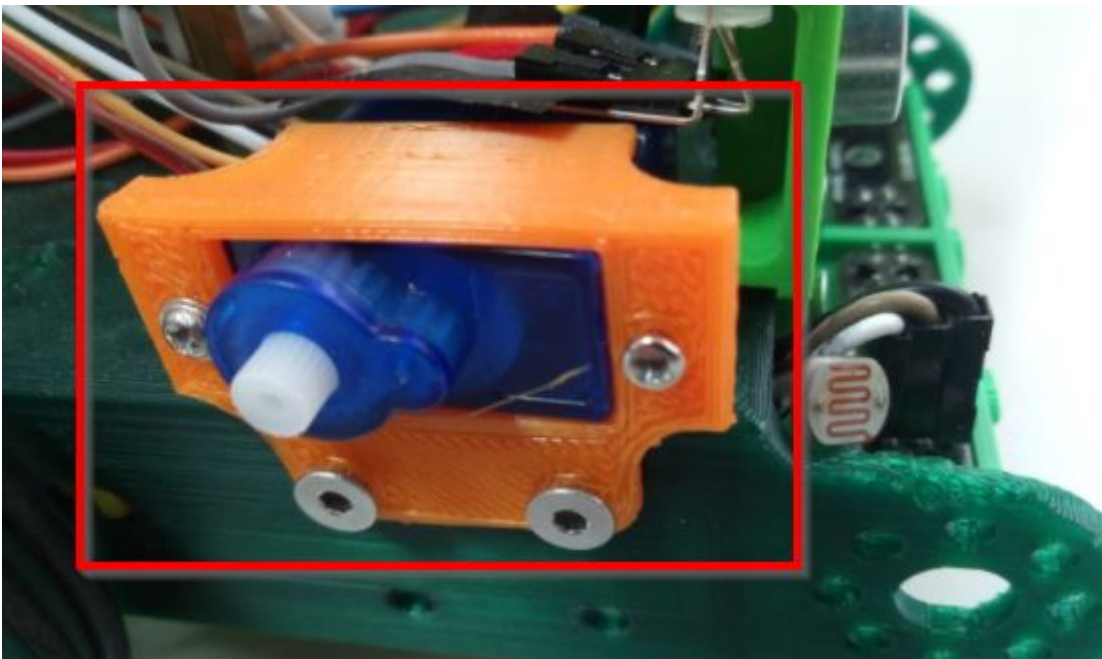


3.2.4 placa y accesorios

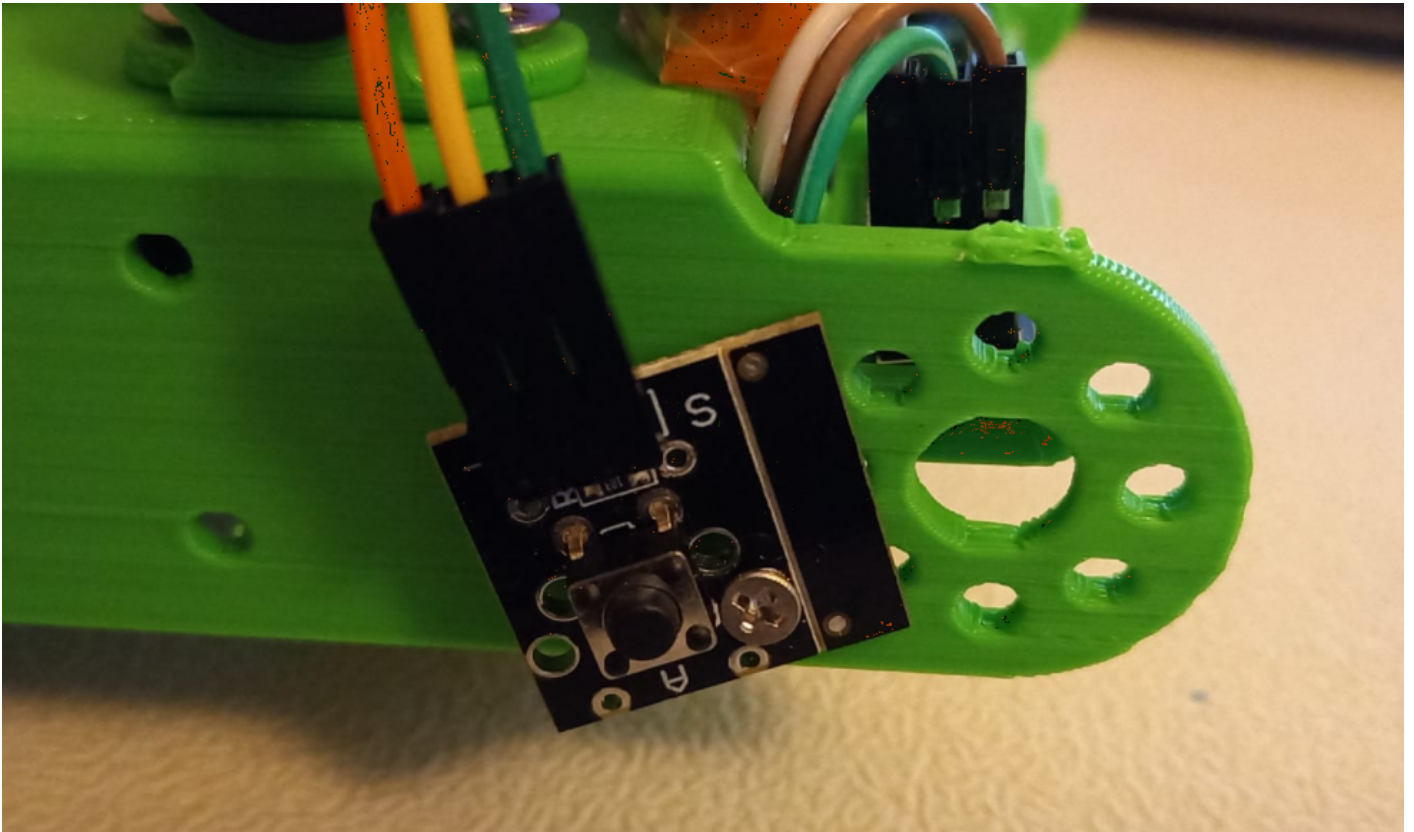
Pon los soportes de los leds RGB



Pon el soporte del servo al lado izquierdo (mirándolo a los ojos el ultrasonido)

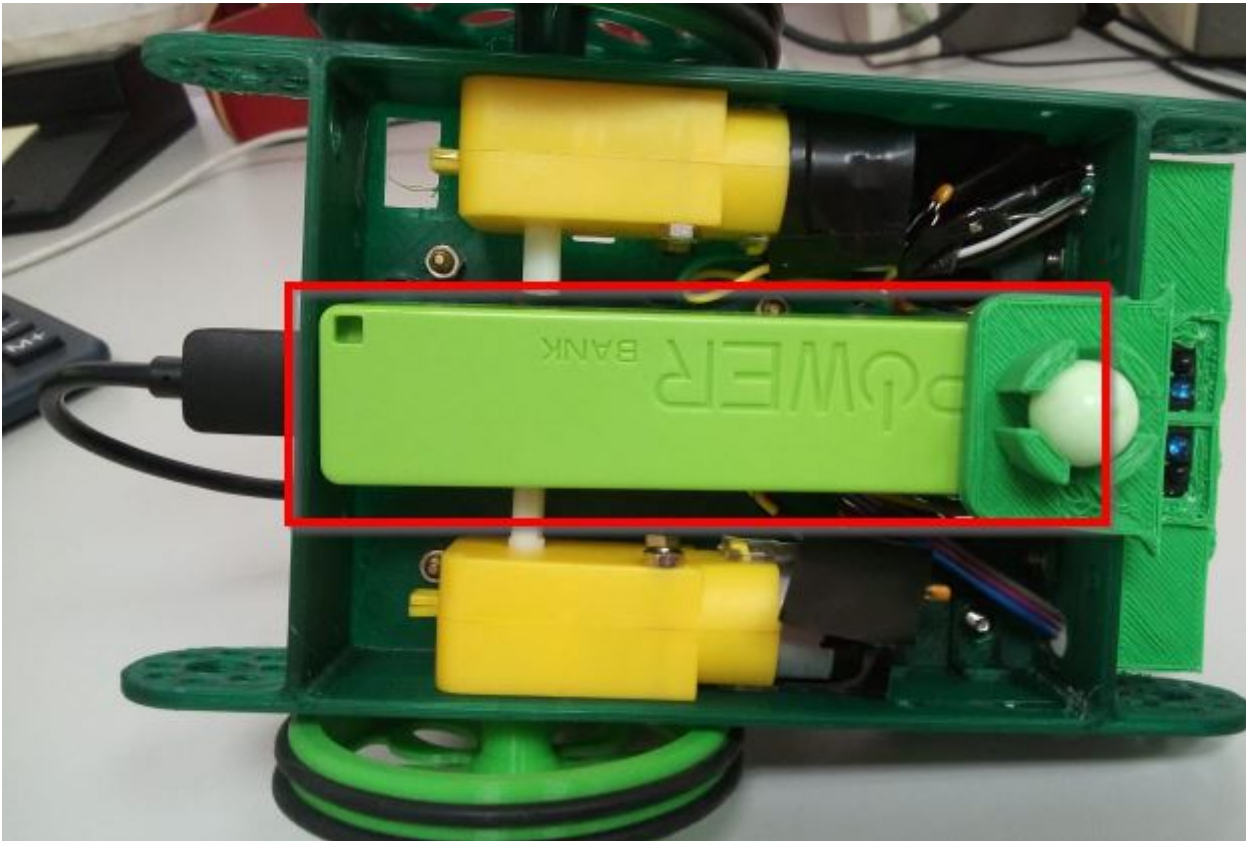


El pulsador lo fijamos con un tornillo de punta o con pegamento de pistola

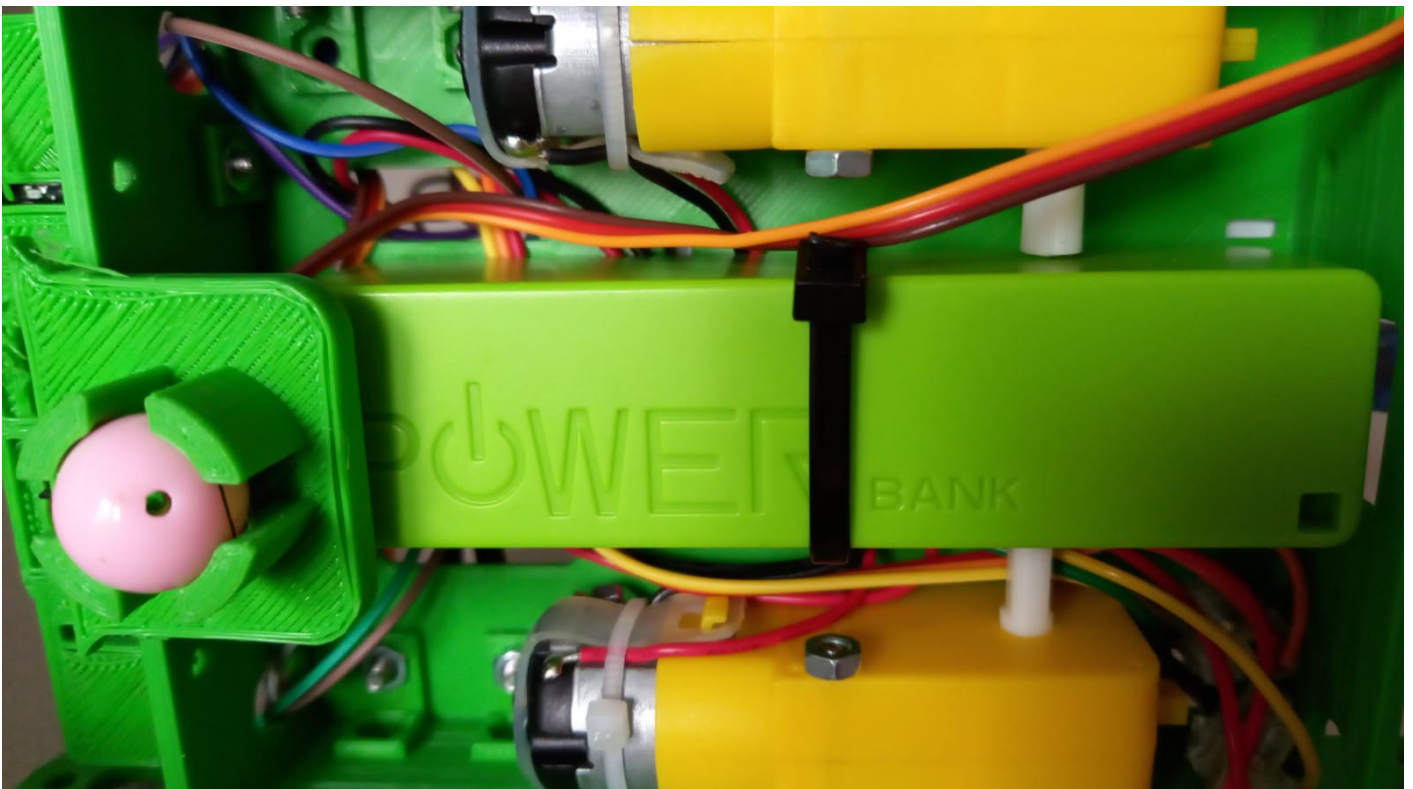


3.2.5 Powerbank

El Powerbank se sujeta muy bien, pues en un extremo tiene el cable USB, en el otro extremo tiene la bola loca, es recomendable que el lado visible del Powerbank sea el que tenga el led que indica la carga (en la foto me he equivocado) :



Para fijarlo bien ponemos una **brida** :



En teoría no hace falta sacarlo nunca :

- **Carga:** Conectar el cable USB en el orificio microusb



- **Conexión y desconexión del mClon por el puerto USB grande**



3.2.6 Placa Protoboard

Retiramos el papel adhesivo de la placa y la pegamos en el chasis a ras de la parte trasera :



Revision #6

Created 18 March 2022 07:51:24 by Javier Quintana

Updated 23 March 2022 19:09:16 by Javier Quintana