

# 3 Montaje

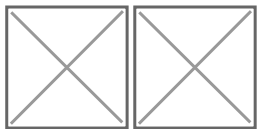
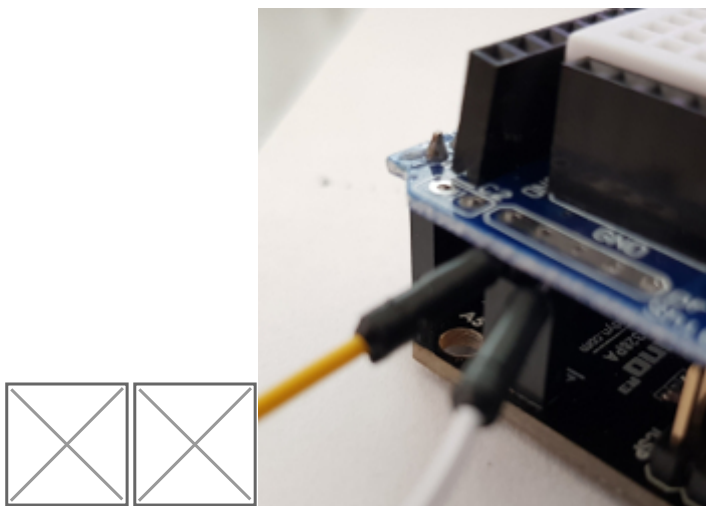
- [3.1 Pasos previos](#)
- [3.2 Comenzamos](#)
- [3.3 Cableado esquema](#)
- [3.4 Cableado motores](#)
- [3.5 Cableado sensores](#)
- [3.6 Cableado accesorios](#)
- [3.7 Cableado extras](#)

## 3.1 Pasos previos

Los pasos al detalle lo explica en <https://tecnoloxia.org/mclon/estructura/pasos-previos/> pero con la propuesta de Catedu sólo tenemos que seguir los siguientes pasos:

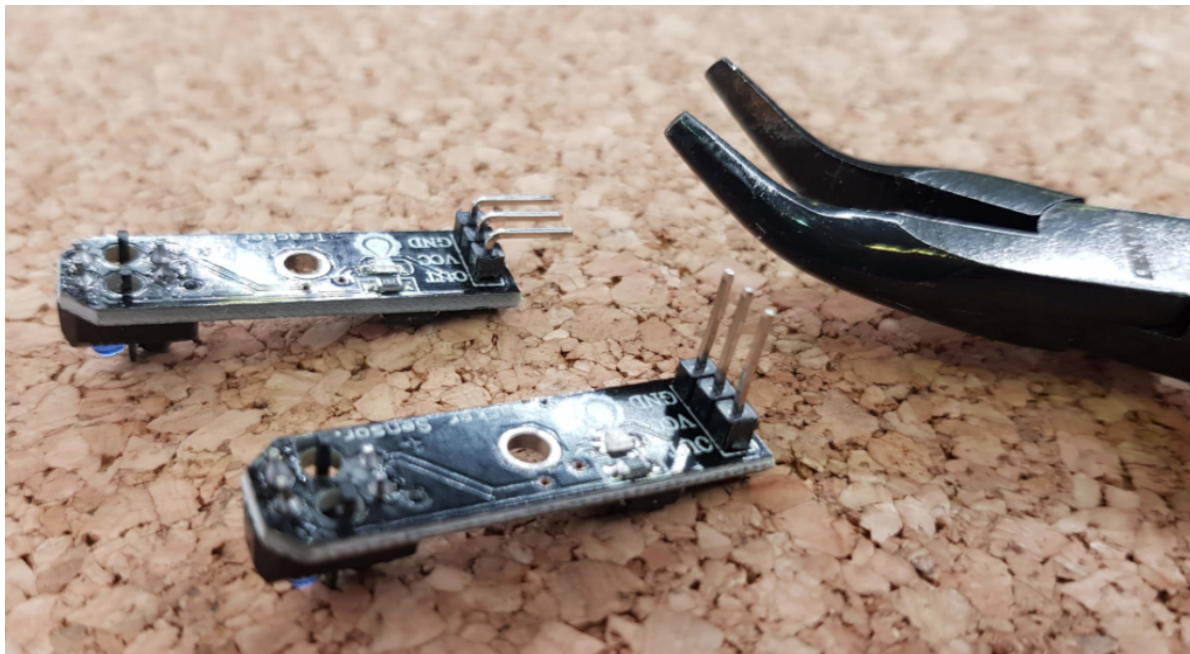
### 3.1.1 Lo que tienes que hacer tú

Al insertar el escudo, no nos queda visibles los pines A6 y A7 del Robodyn por lo tanto tenemos



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

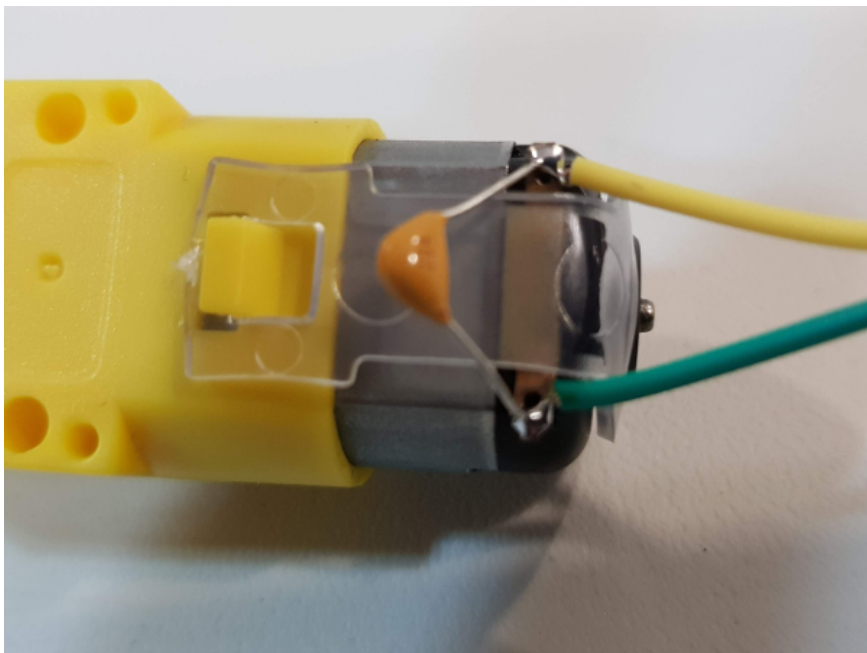
También tienes que doblar los pines de los sensores siguelíneas para que queden perpendiculares al sensor:



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

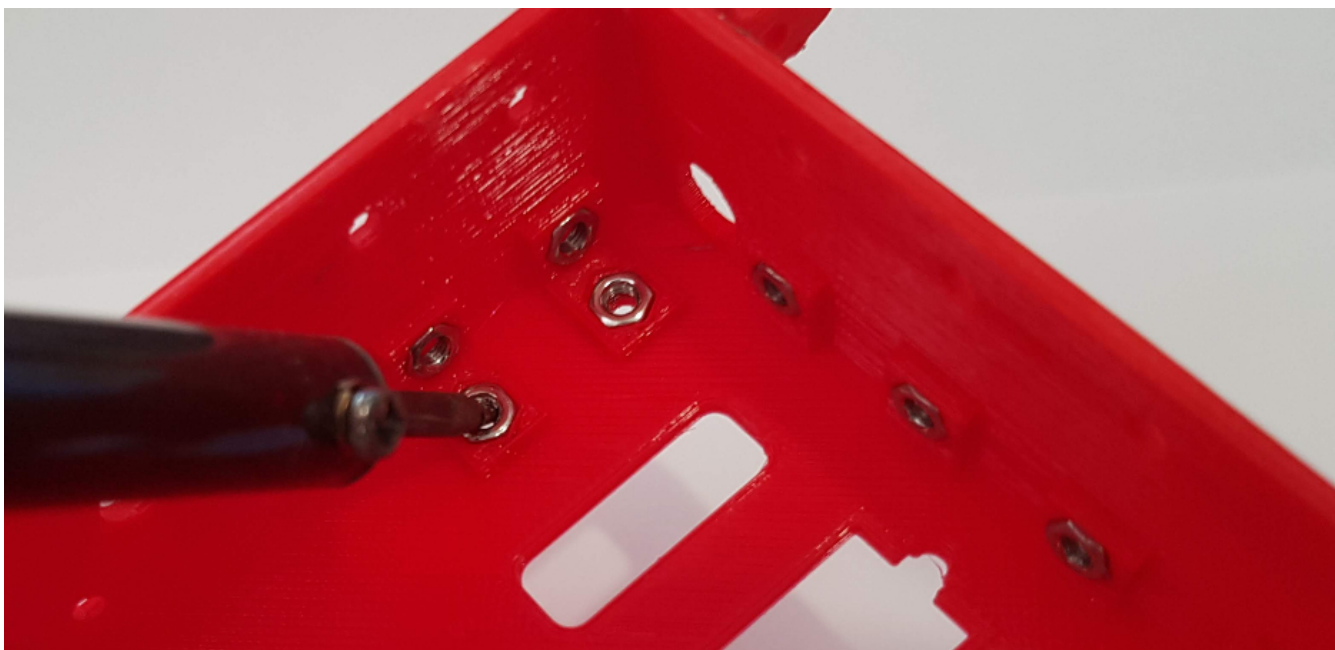
## 3.1.2 Recomendaciones

Para evitar que los picos de los motores afecten a la electrónica de la placa, es recomendable soldar un condensador de  $0.1\mu\text{F}$  en los motores :



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

También es conveniente que con un soldador caliente fijas los tornillos en las piezas impresas 3D, te facilitará el montaje (no te pases calentando) o si el orificio es muy grande, usar un pegamento para fijar la tuerca a la pieza 3D:



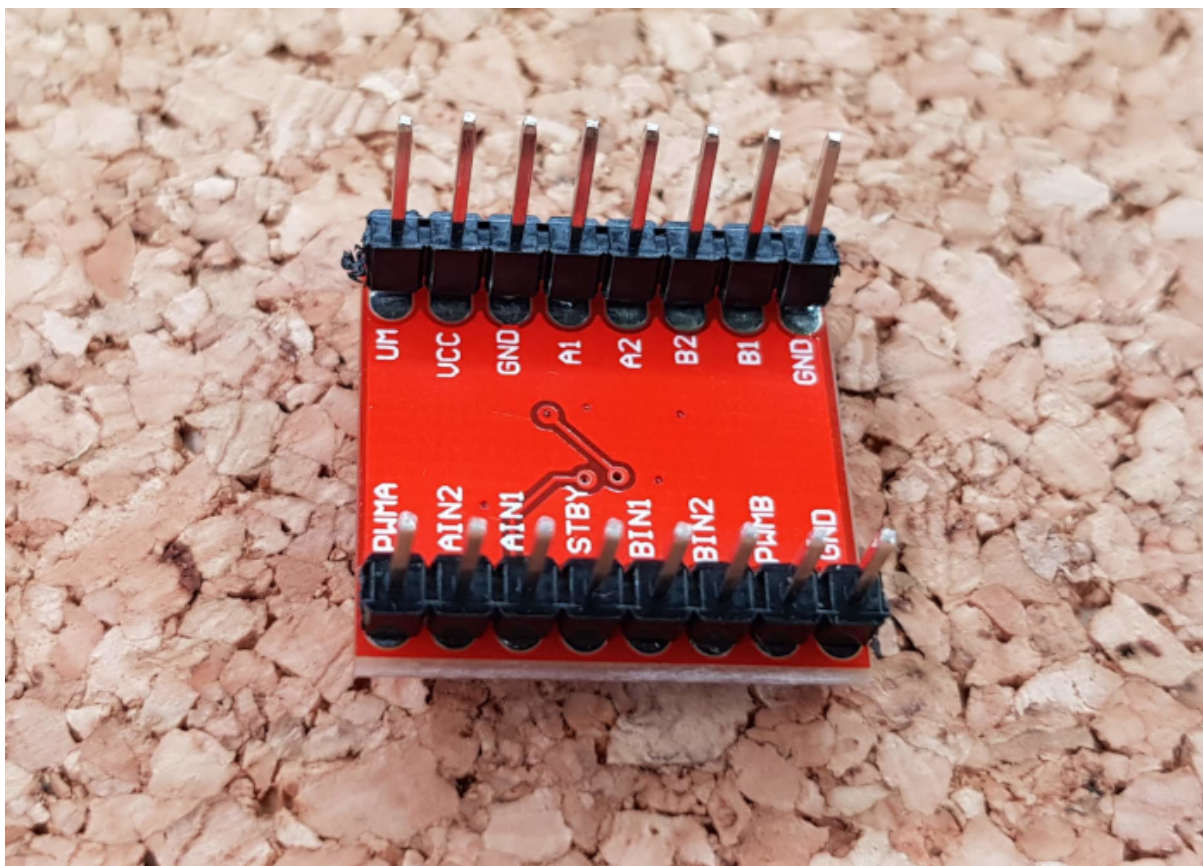
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

## 3.1.3 Ya realizado por Catedu

Soldado e



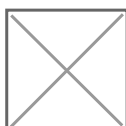


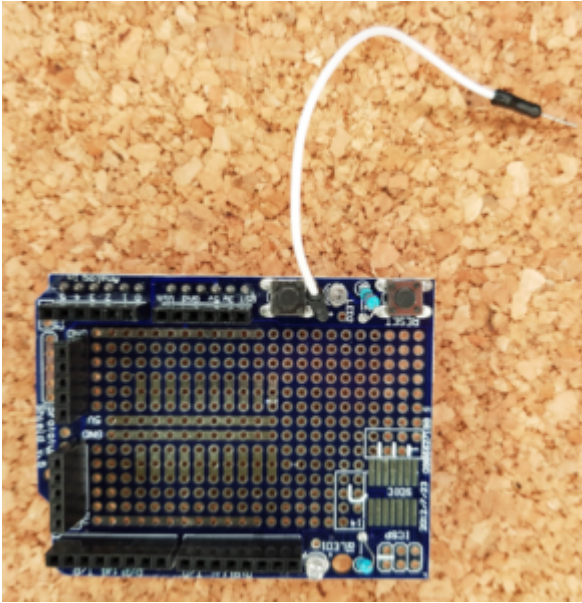


Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

La soldadura

Soldar aquí





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

La soldadura entre Echo y Trg del sensor US



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

## 3.2 Comenzamos

El montaje de este robot es complejo, ánimo !



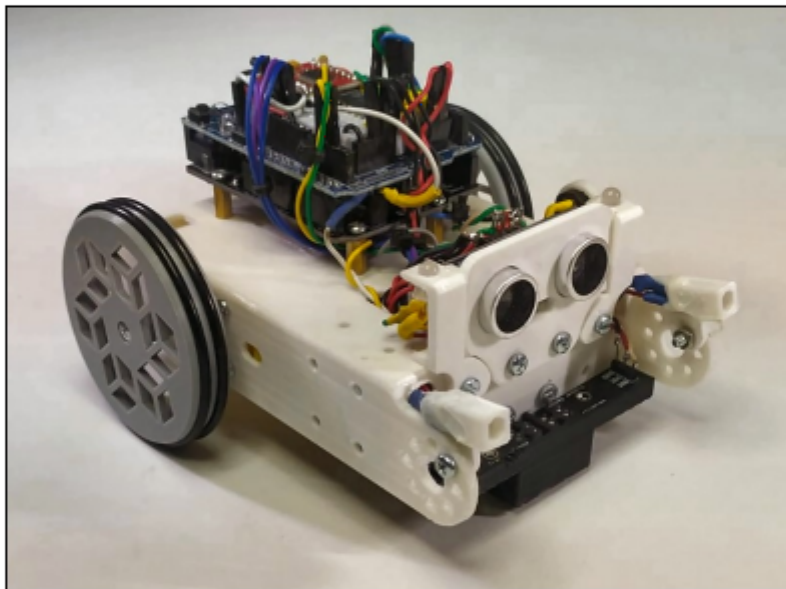
### 3.2.0 Recomendaciones

Te dejamos el enlace al libro [GUIA DE MONTAJE DEL ROBOT MCLON CC-BY-SA](#) de Tino Fernandez Cueto



# GUÍA DE MONTAJE DEL ROBOT MCLON

Modelo: “El Calvo”



*“La tecnología siempre debe de ir acompañada de una metodología”*



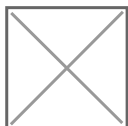
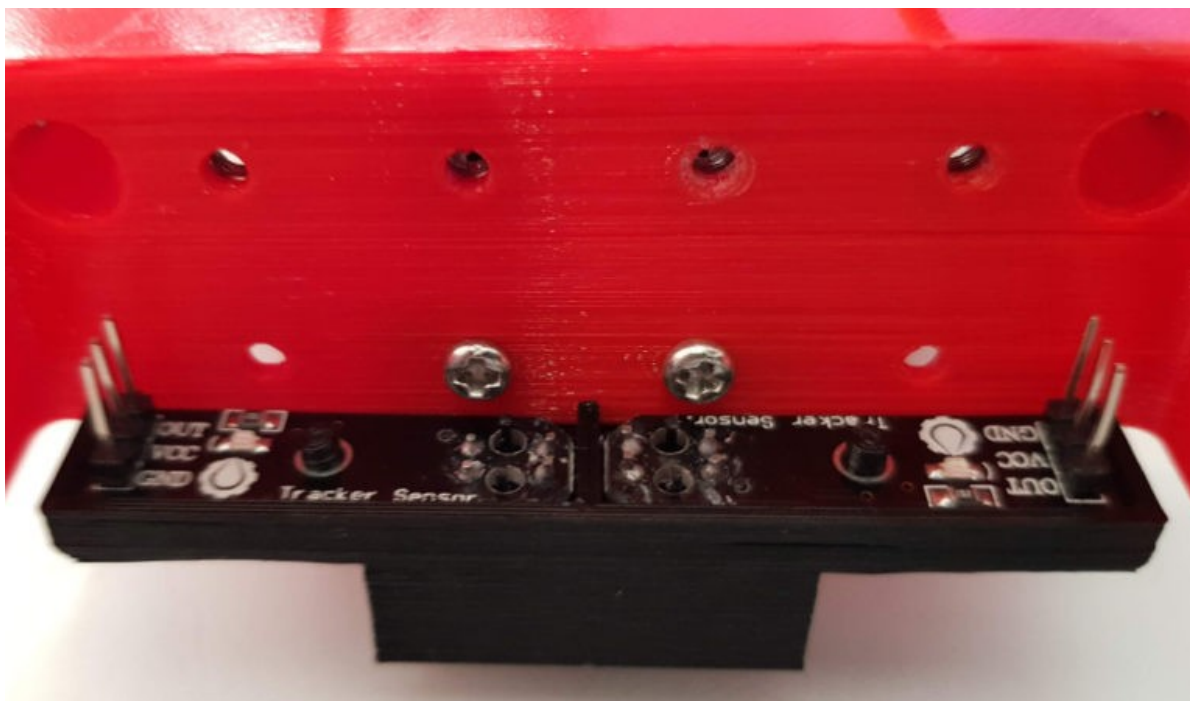
## 3.2.1 Seguidor siguelineas y bola loca

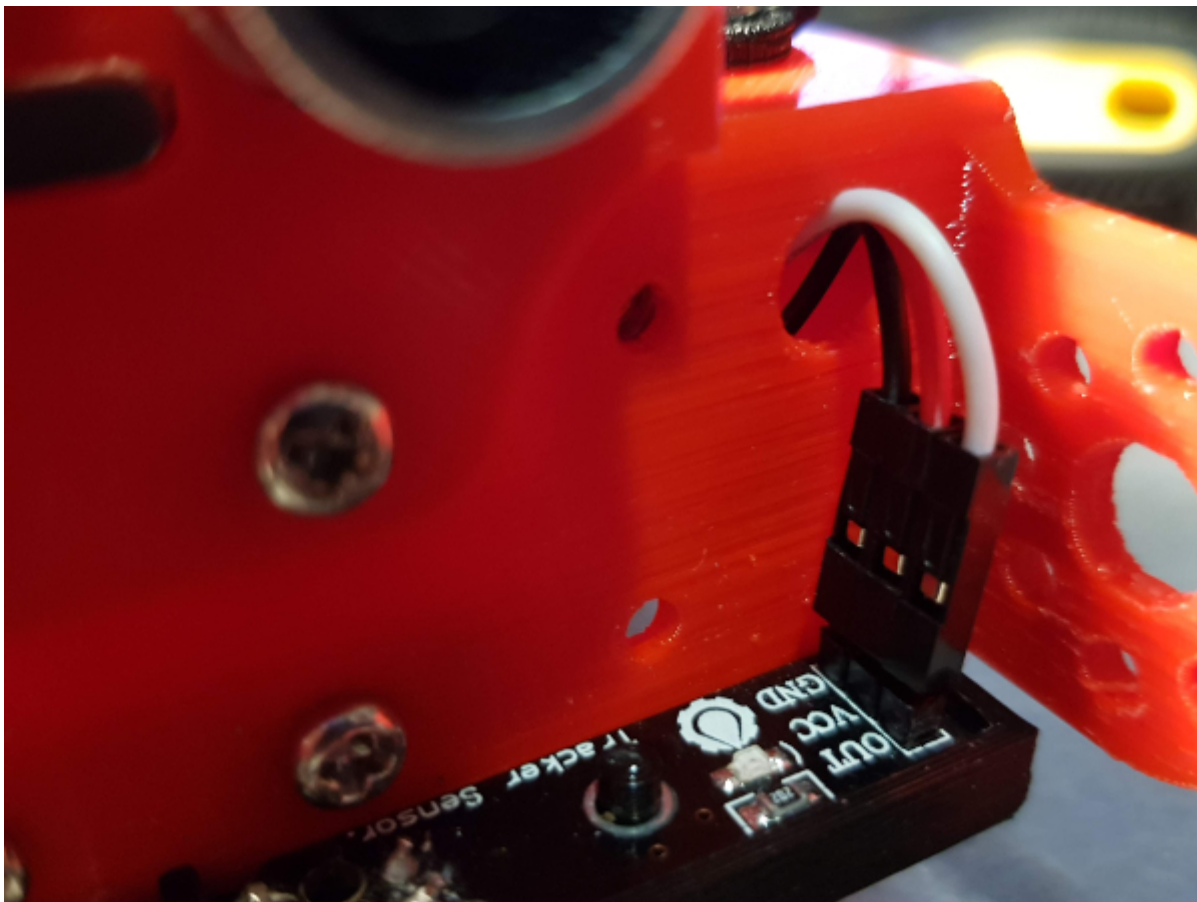
Ponemos la bola loca y los seguidores en el soporte con los leds hacia abajo:



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

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

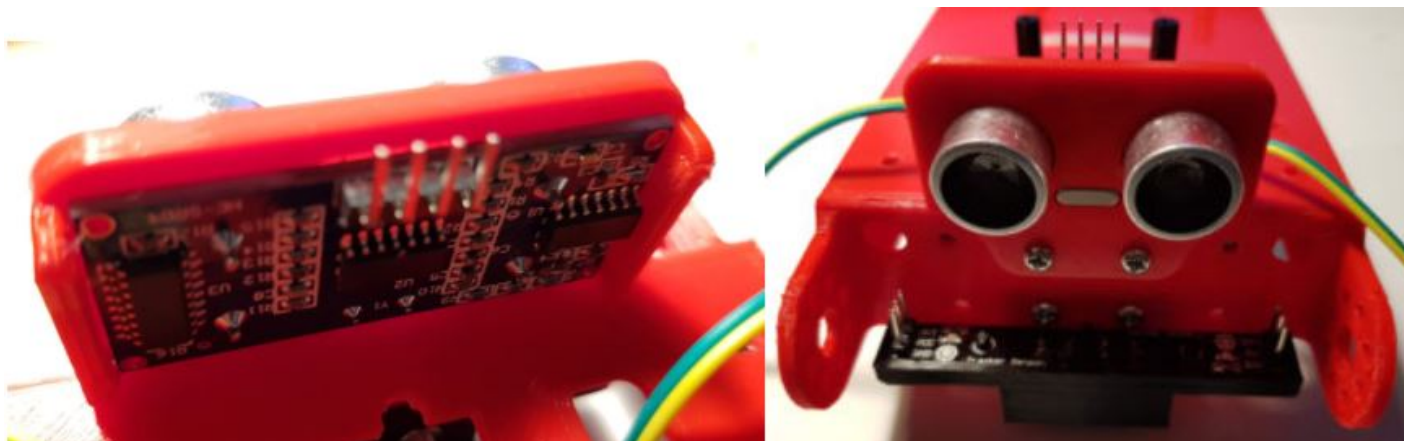




Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

## 3.2.2 Sensor ultrasonidos

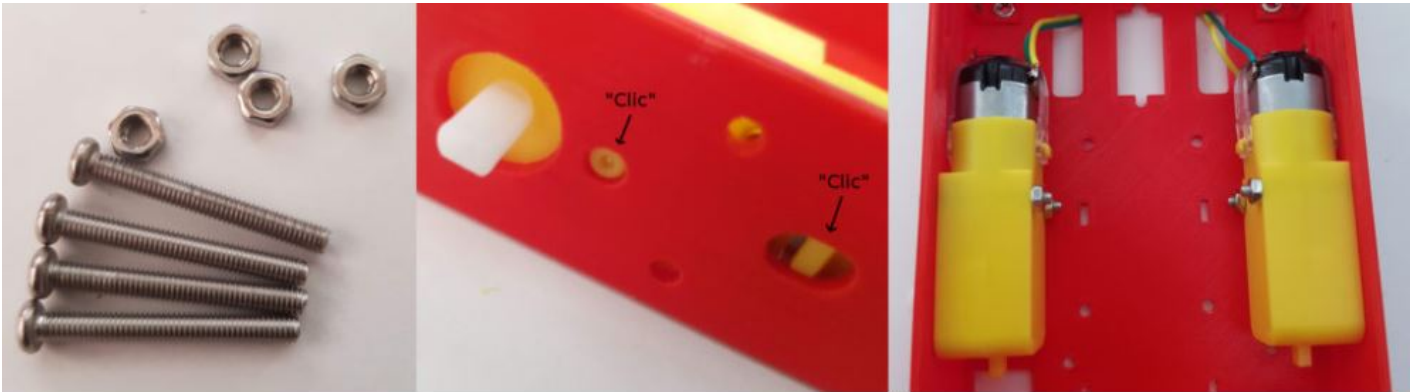
El sensor ultrasónico en el soporte, encaja justo para que no se caiga. Pon el soporte con dos tornillos en el chasis:



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

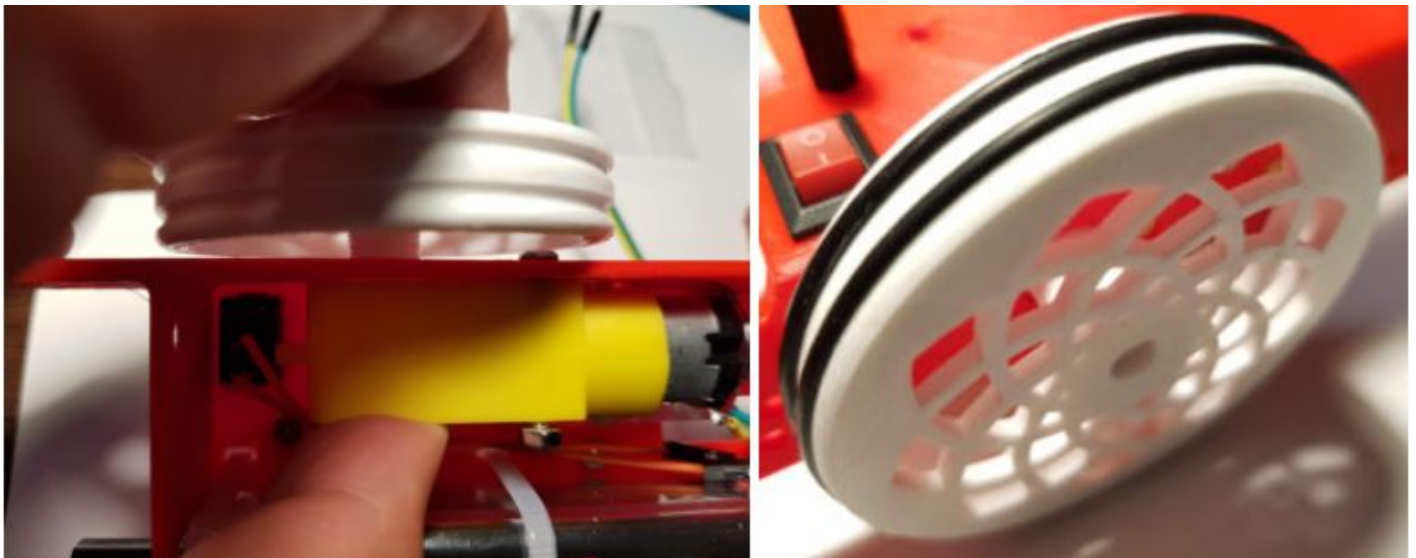
## 3.2.3 Motores y ruedas

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.

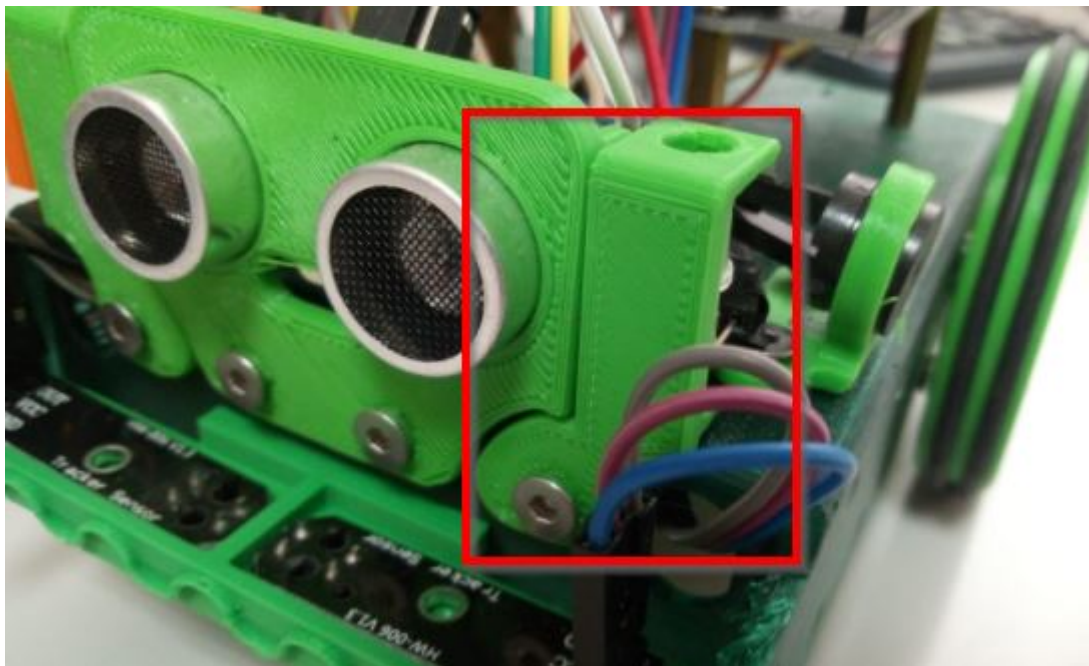


Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

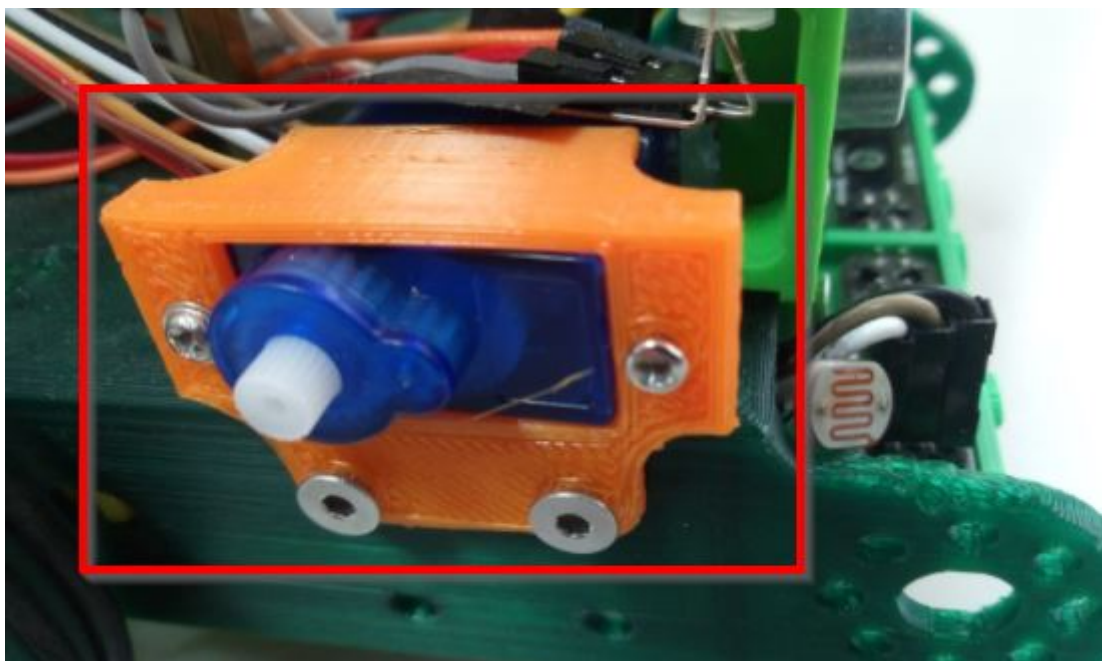
## 3.2.4 placa y accesorios



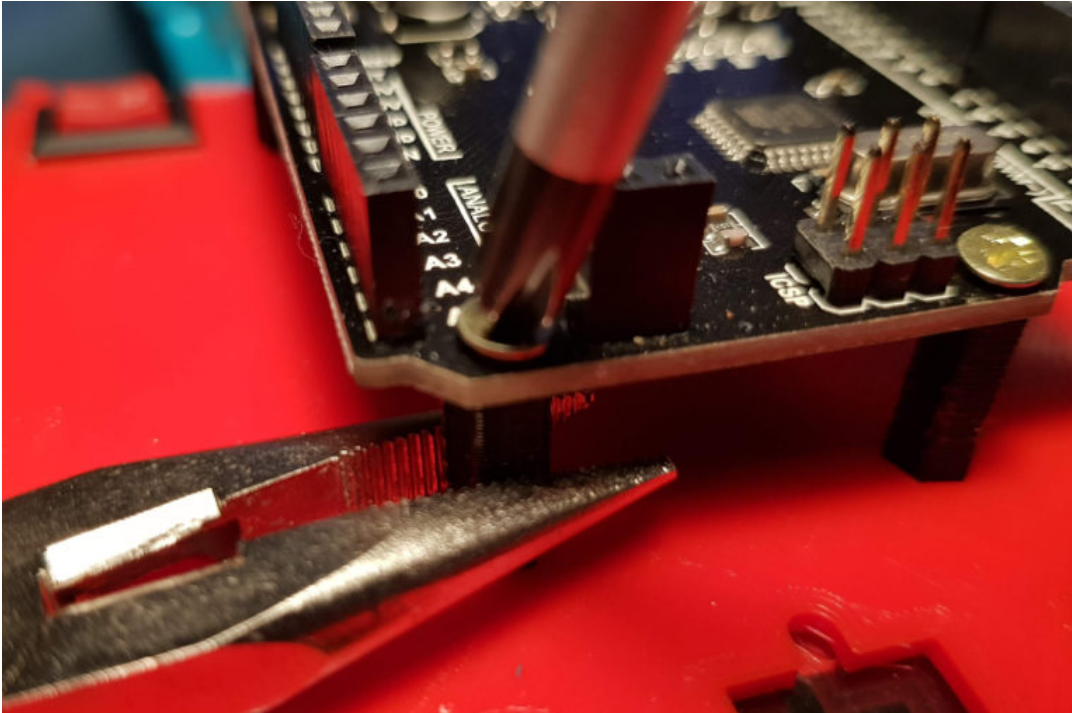
Pon los soportes de los leds RGB



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



Fija la placa al chasis



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

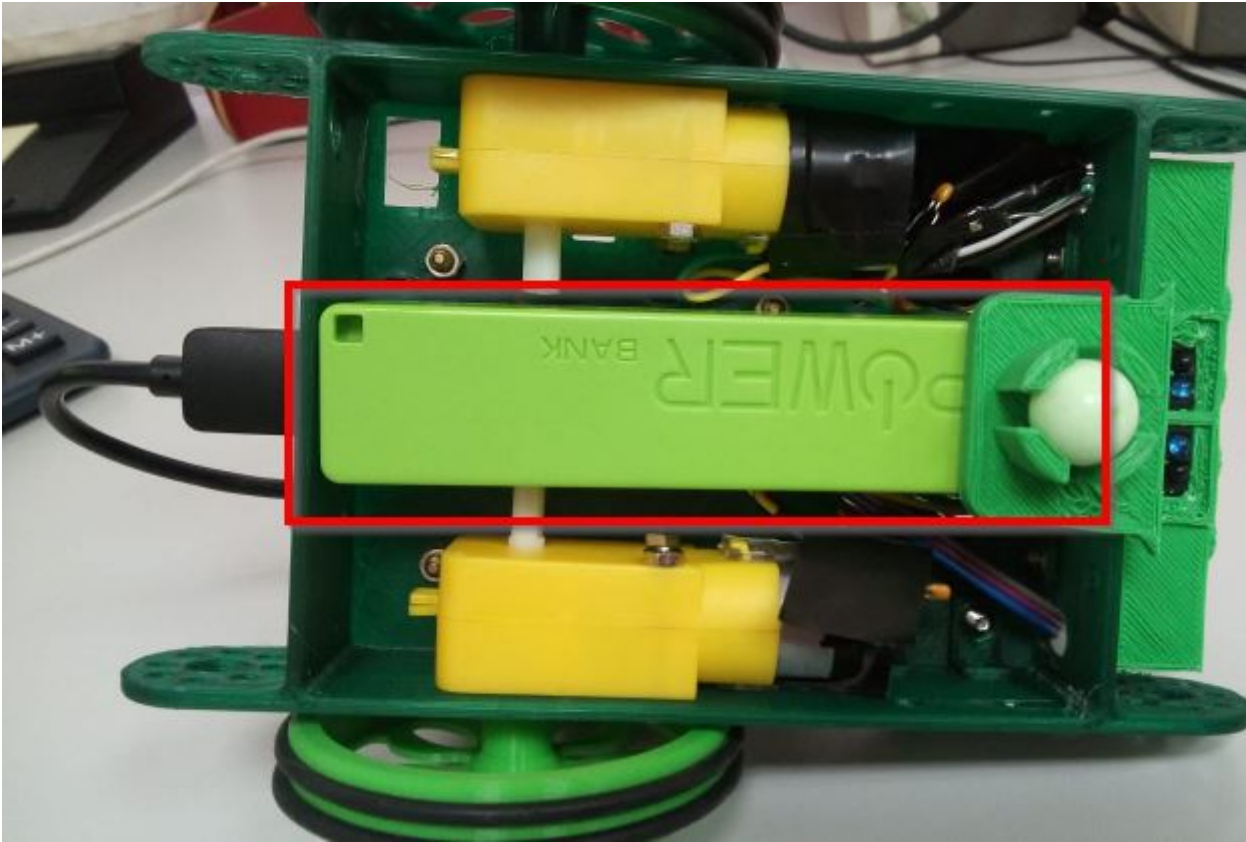
Fija el soporte del zumbador al lado derecho (mirándolo a los ojos el ultrasonido):



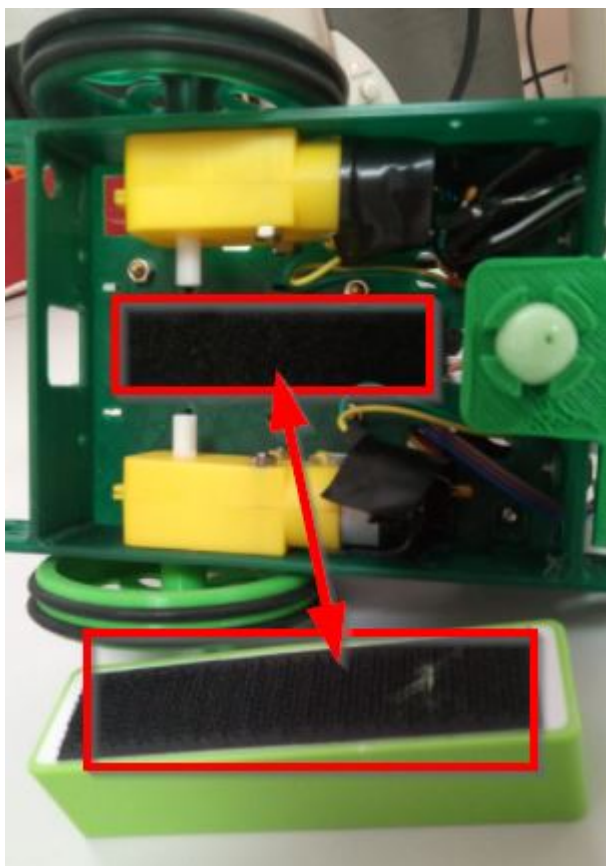
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

## 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 :



Y podemos poner un velcro para asegurarnos que no se mueva :



Esto permite sacarlo si fuese necesario, pero para tanto para la carga, conexión y desconexión del mClon no hace falta sacarlo nunca.

- Carga: Conectar el cable USB en el orificio microusb



- Conexión y desconexión del mClon por el puerto USB grande





## 3.3 Cableado esquema

Este es la parte más difícil !!!

<https://giphy.com/embed/3o7abrH8o4HMgEAV9e>

[via GIPHY](#)

Tenemos que conseguir unir los diferentes elementos con los pines del Robodyn:

- Los pines digitales D0,D1,D2,D3,D4,D5,D6,D7,D8,D9,D10,D11,D12,D13
- Los pines analógicos A0,A1,A2,A3,A4,A5,A6,A7
- Los pines de alimentación GND, VIN

Y tienen que ser estas conexiones y no otras para que sea compatible con mBlock y mBot [planos de mBot](#) :

### 3.3.1.- Tabla de conexiones

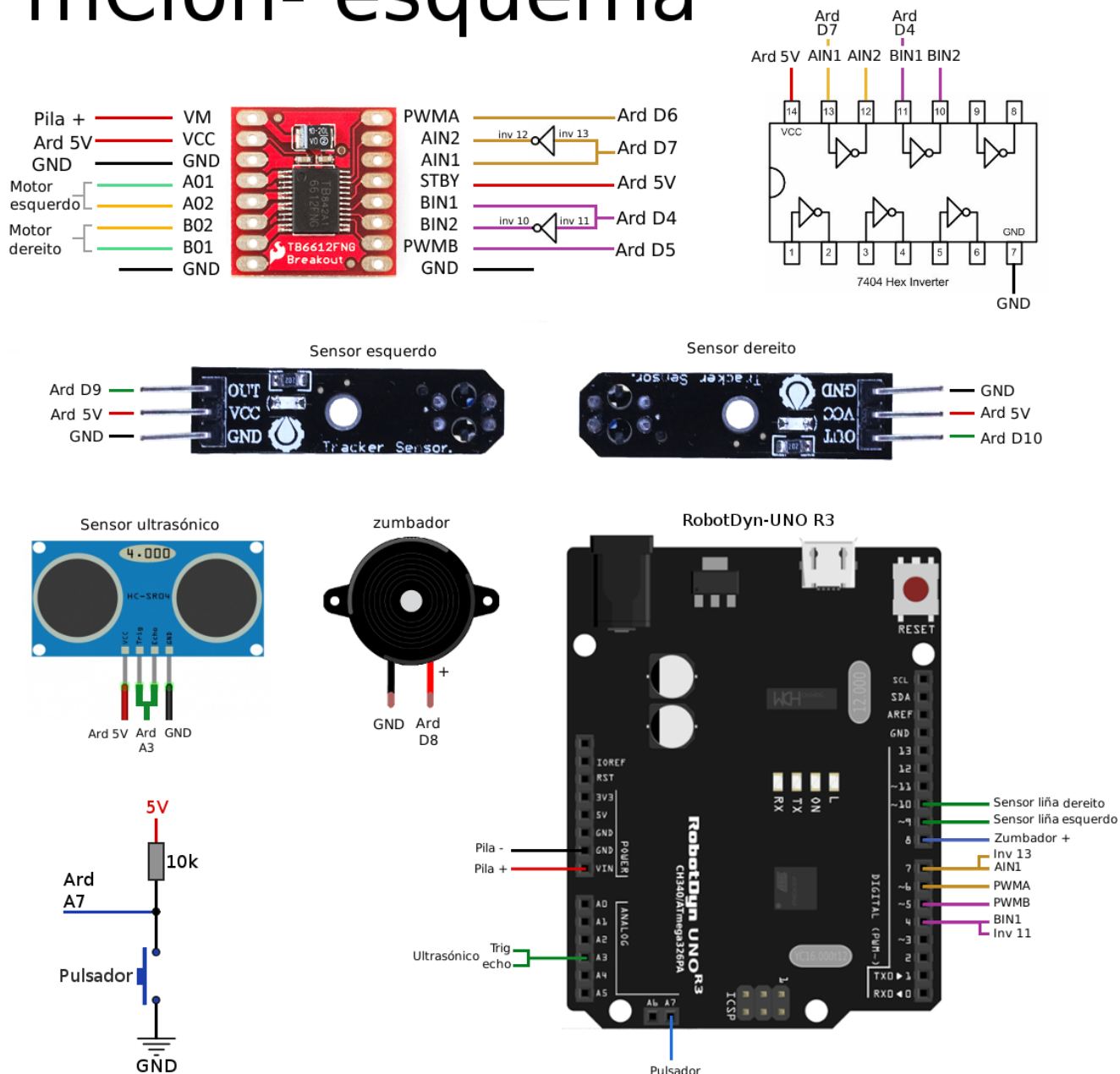
| PIN | ELEMENTO                                 |
|-----|--|
| A0  |  |
| A1  |  |
| A1  |  |
| A2  |  |
| A3  | Pines Echo y Trg del sensor ultrasonidos |
| A4  |  |
| A5  |  |
| A6  | AI LDR                                   |
| A7  | Pulsador                                 |



| PIN | ELEMENTO  |
|-----|---|
| D1  |   |
| D2  |   |
| D3  |   |
| D4  | Pin BIN1 del driver B6612FNG y en pin 11 del 7404 |
| D5  | Pin PWMB del driver B6612FNG                      |
| D6  | Pin PWMA del driver B6612FNG                      |
| D7  | Pin AIN1 del driver B6612FNG y en pin 13 del 7404 |
| D8  | Buzzer  |
| D9  | Sensor izquierdo siguelineas                      |
| D10 | Sensor derecho siguelineas                        |
| D11 | Al servo del brazo                                |
| D12 |   |
| D13 | Leds RGB  |

## 3.3.2.- Esquema elementos básicos

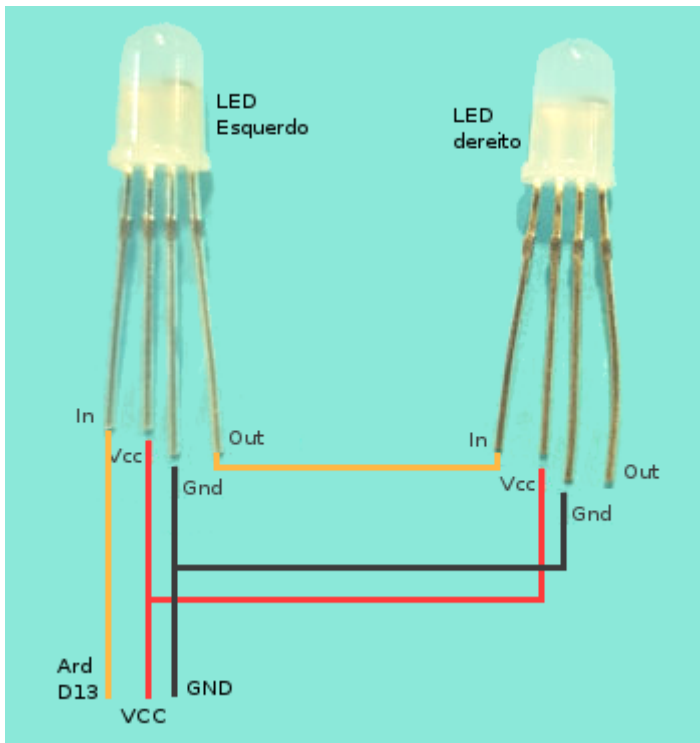
# mClon- esquema



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

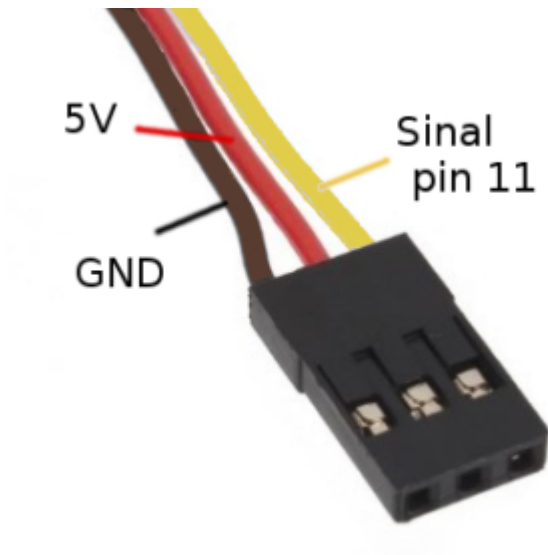
## 3.3.3 Esquema accesorios

Los dos leds RGB



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

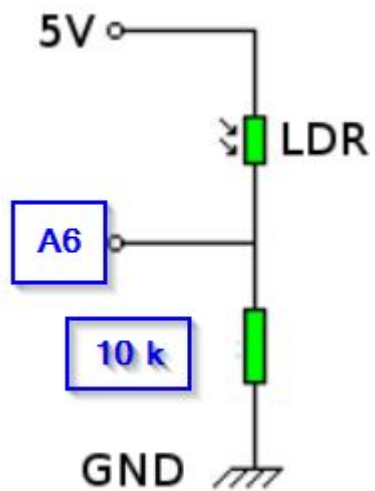
El servo del brazo:



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

El LDR :

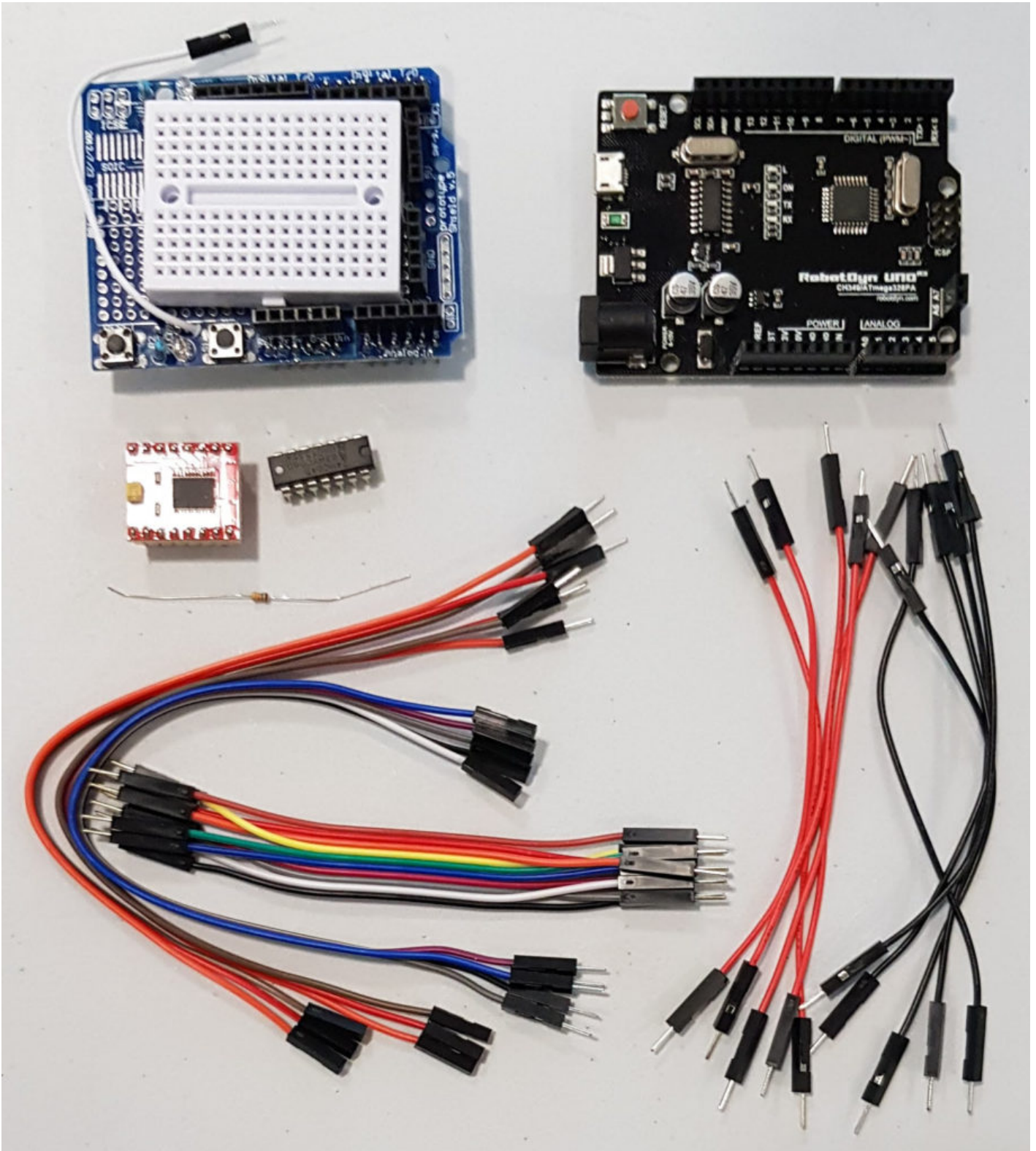




Fuente: Adaptado de <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

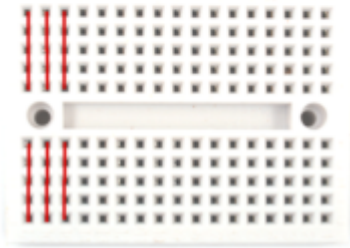
## 3.4 Cableado motores

Tenemos el Robodyn, el escudo Protoboard, cables, el driver motor B6612FNG, el 7404 y una R10k



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

Recuerda que la placa protoboard, los agujeros están conectados verticalmente a ambos lados, es decir lo rojo está conectado:

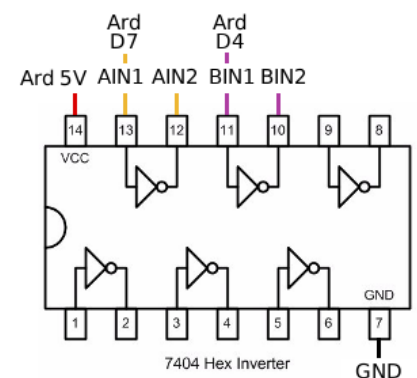
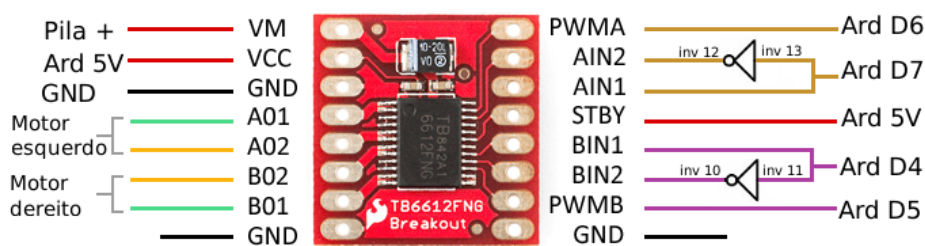


Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

En <https://tecnoloxia.org/mclon/electronica/protoshield/> tienes unos consejos para realizar correctamente las conexiones.

## 3.4.1 Driver motor B6612FNG y 7404

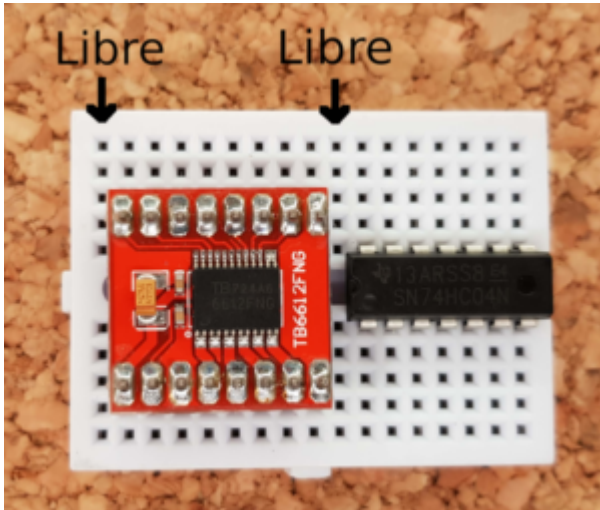
Vamos a conectar este esquema



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

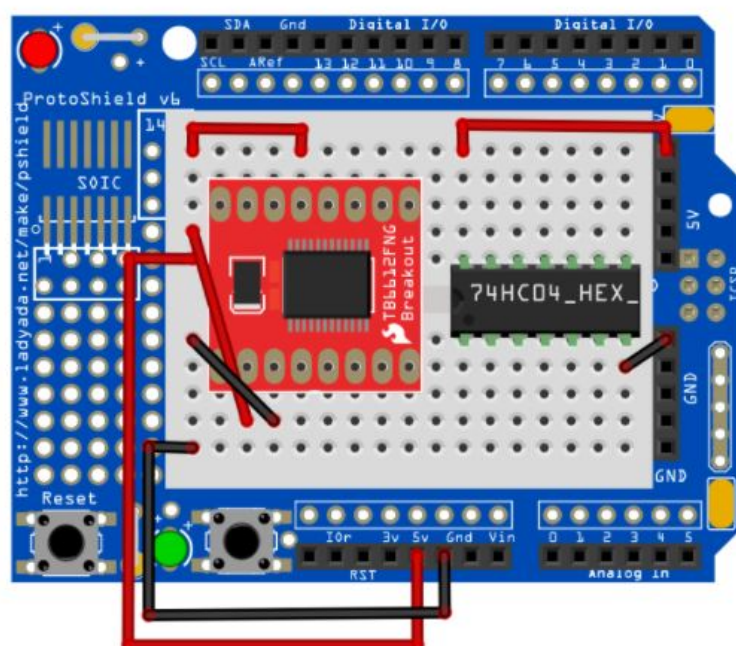
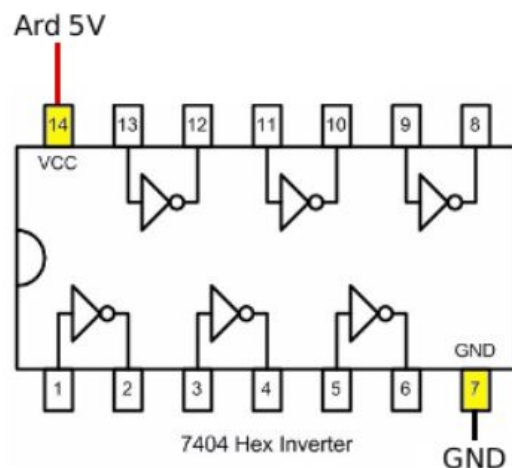
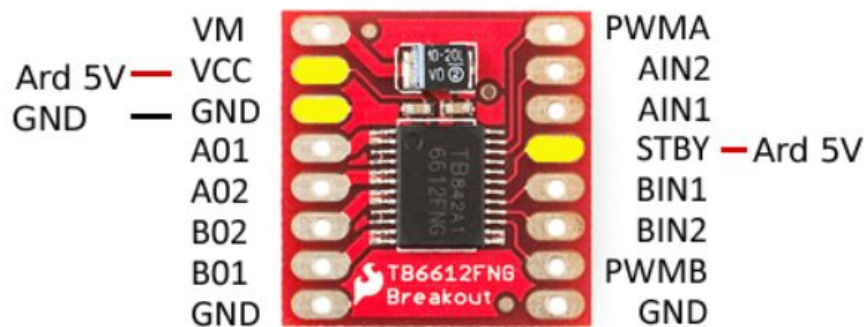
Conecta los chips **dejando dos columnas libres** tal y como indica la figura, y conectamos Vcc y GND en la columna libre de la izquierda:





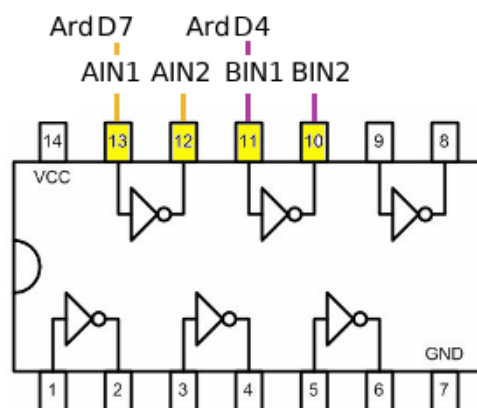
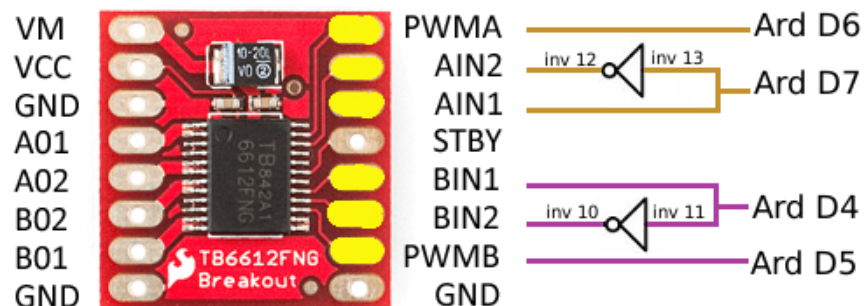
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

Ponemos las conexiones de alimentación de los dos chips



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

Y ahora conectamos los pines de velocidad y dirección:

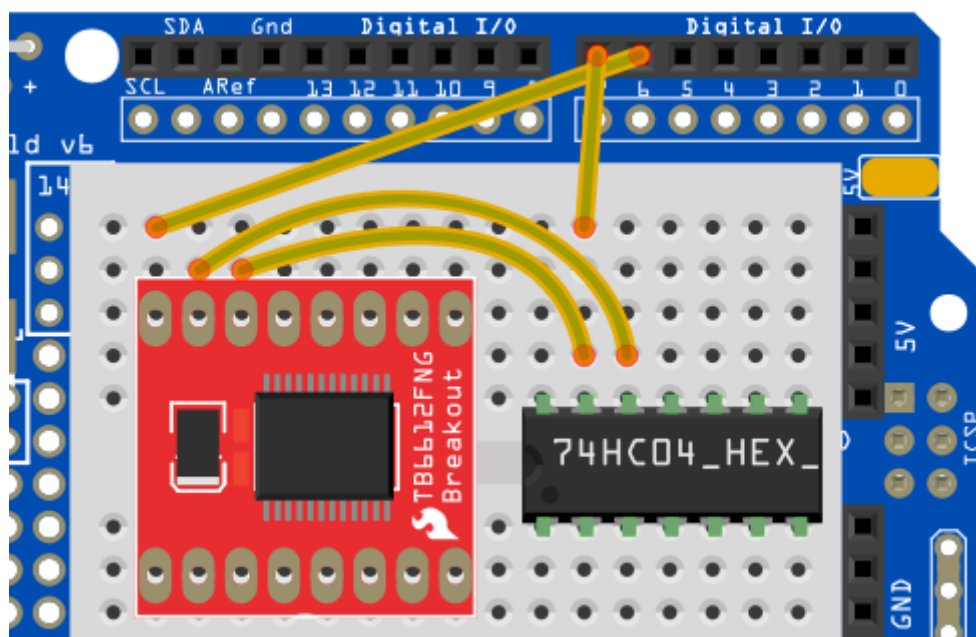


Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

Es decir, estos cables que indican en la siguiente figura:

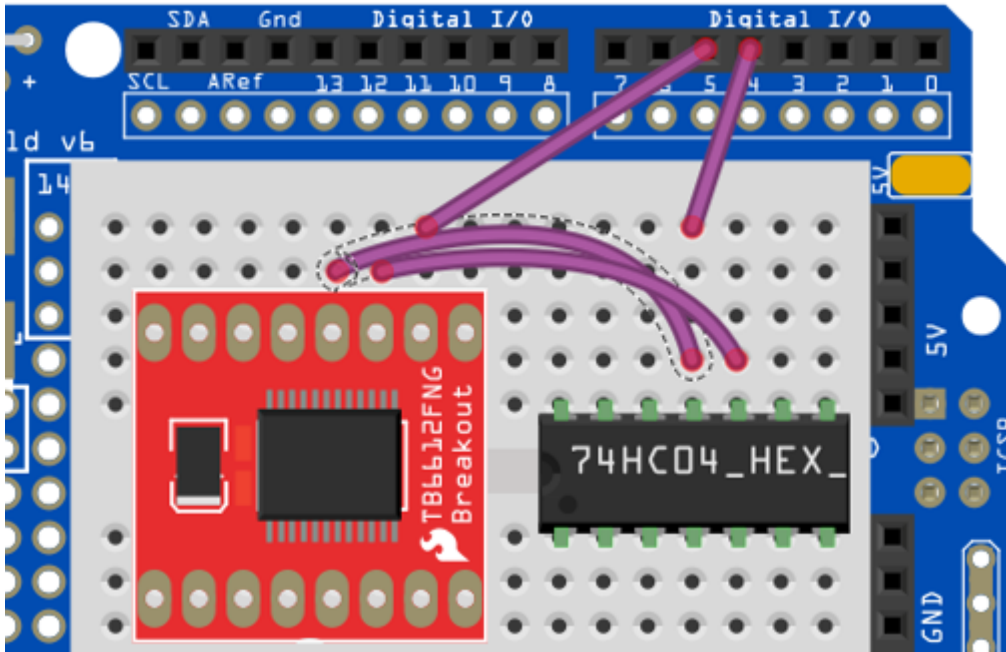
ATENCIÓN, no se han dibujado las conexiones anteriores, para simplificar los dibujos, es decir ,**no** quites los cables anteriores

Primero el motor A



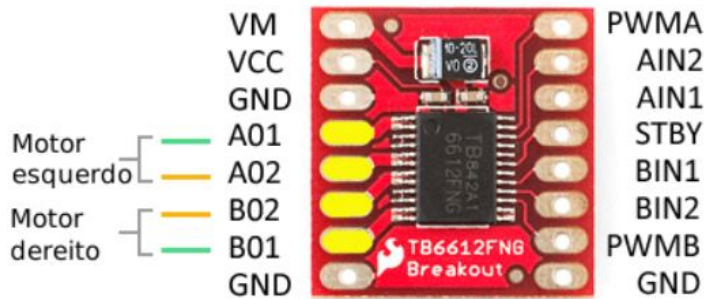
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

Y luego el motor B



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

Ahora conectamos los motores **OJO CON LA POLARIDAD** si te equivocas, el motor girará al revés :



Al alimentar mClon con PowerBank, la tensión de la pila le llega directamente al Arduino Robodyn, luego alimentamos Vm con los 5V del Arduino (Vcc ya estaba a 5V)

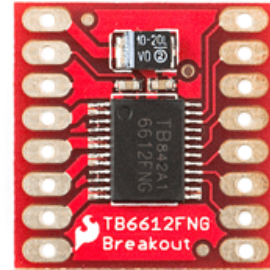




Ao powerbank

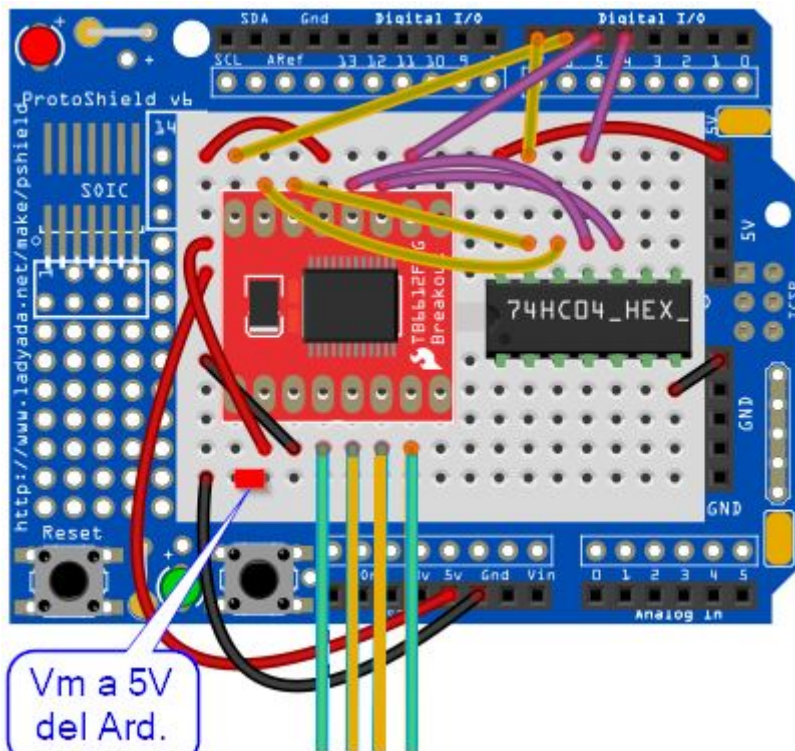
Á placa RobotDyn

Ard 5V — VM  
Ard 5V — VCC  
GND  
A01  
A02  
B02  
B01  
GND



PWMA  
AIN2  
AIN1  
STBY  
BIN1  
BIN2  
PWMB  
GND

Luego las conexiones quedan así :

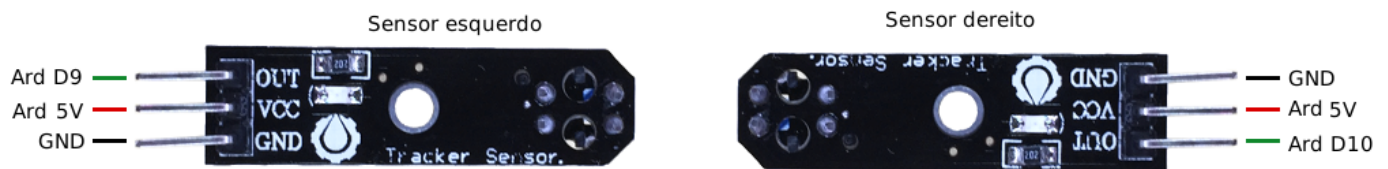


## 3.5 Cableado sensores

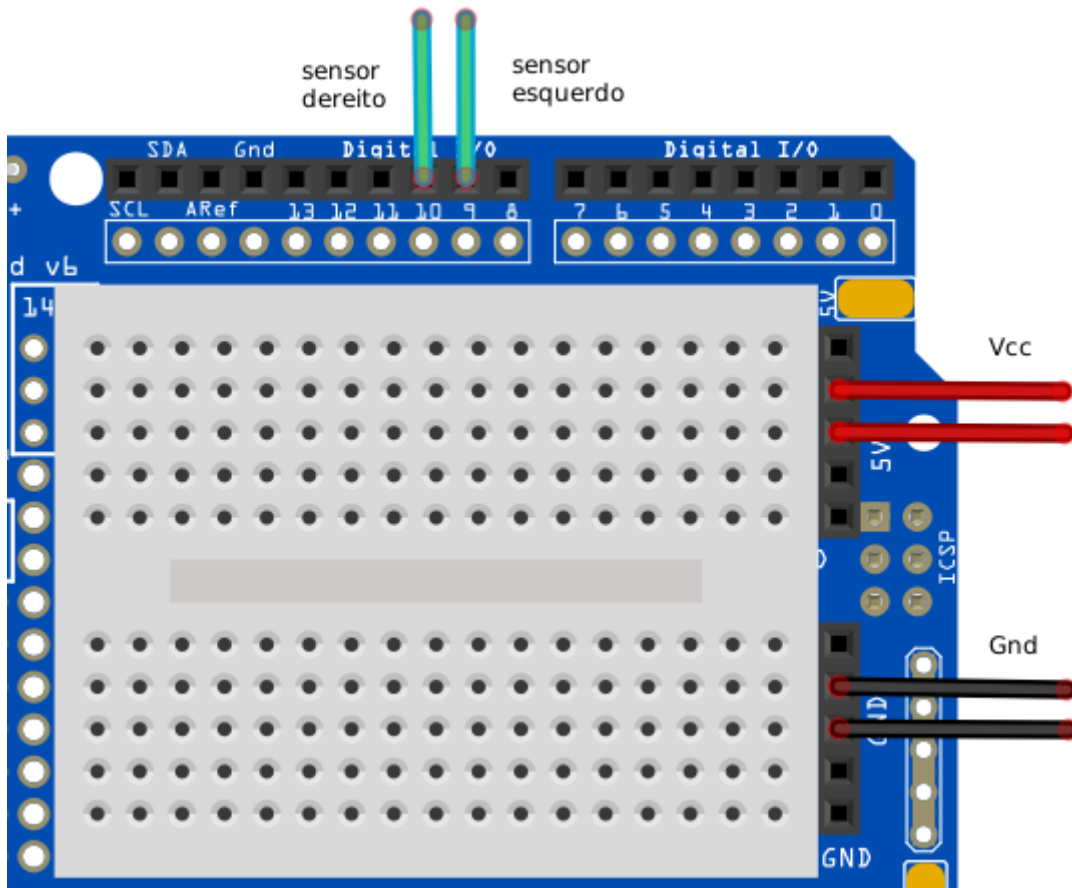
### 3.5.1 Sensores de línea

Se conlocan en el soporte de la cabeza loca, van justos, incluso puede ser no necesario atornillarlos. Tiene 3 pines:

- Vcc al 5V del Arduino.
- GND al GND del Arduino.
- OUT del sensor derecho a D9 mirándolo a los ojos del ultrasonido.
- OUT del sensor izquierdo a D10 mirándolo a los ojos del ultrasonido.



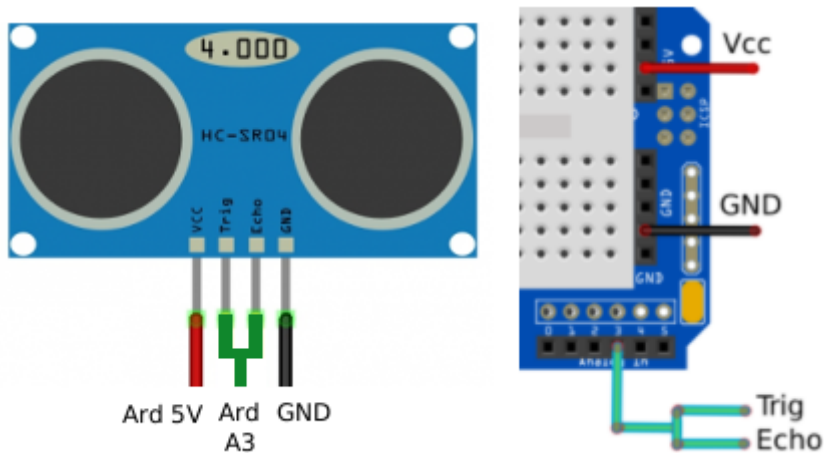
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA



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

## 3.5.2 Sensor ultrasonidos

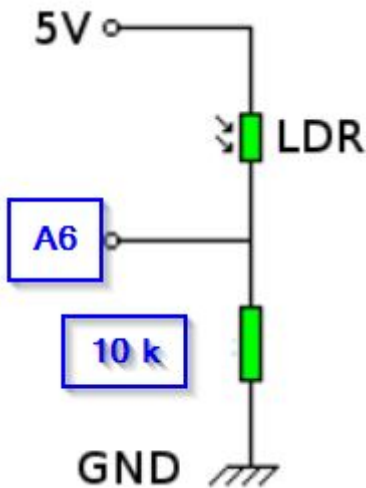
Los pines Trig y Echo del sensor **tienen que estar soldados** por lo que se conecta uno de los dos al A3



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

## 3.5.3 Sensor de luz LDR.

Para el sensor de luz, tenemos que hacer el siguiente esquema :

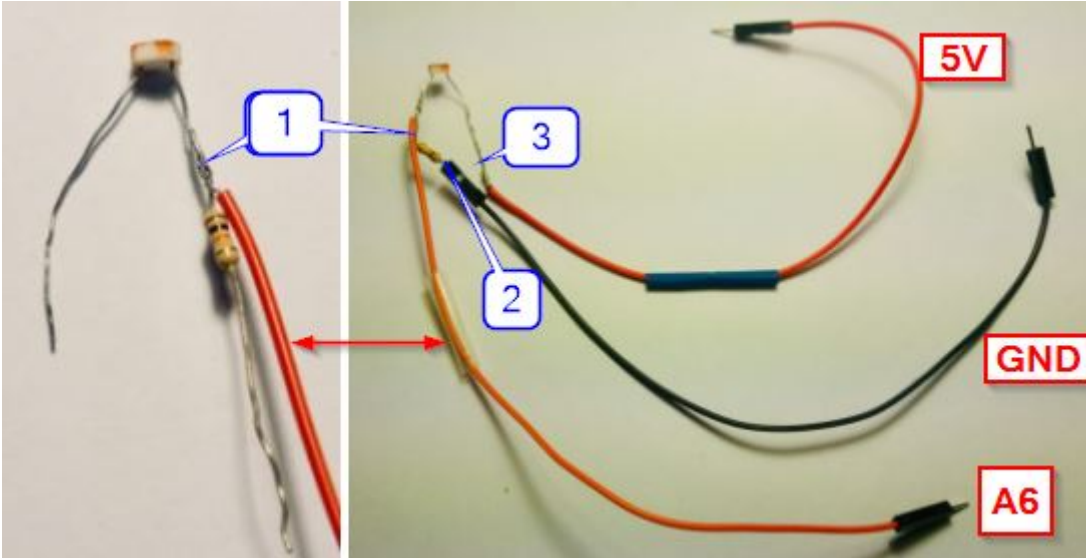


Fuente: Adaptado de <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

Luego tenemos que hacer los siguientes empalmes, conectados o mejor soldados y aislarlos con una cinta aislante:

1. La resistencia 10k a uno de los pines del LDR y al cable que tiene que ir al A6
2. Un cable Dupond al otro extremo de la R10k que irá a GND del Arduino.
3. Un cable Dupond al otro extremo del LDR que irá al 5V del Arduino.

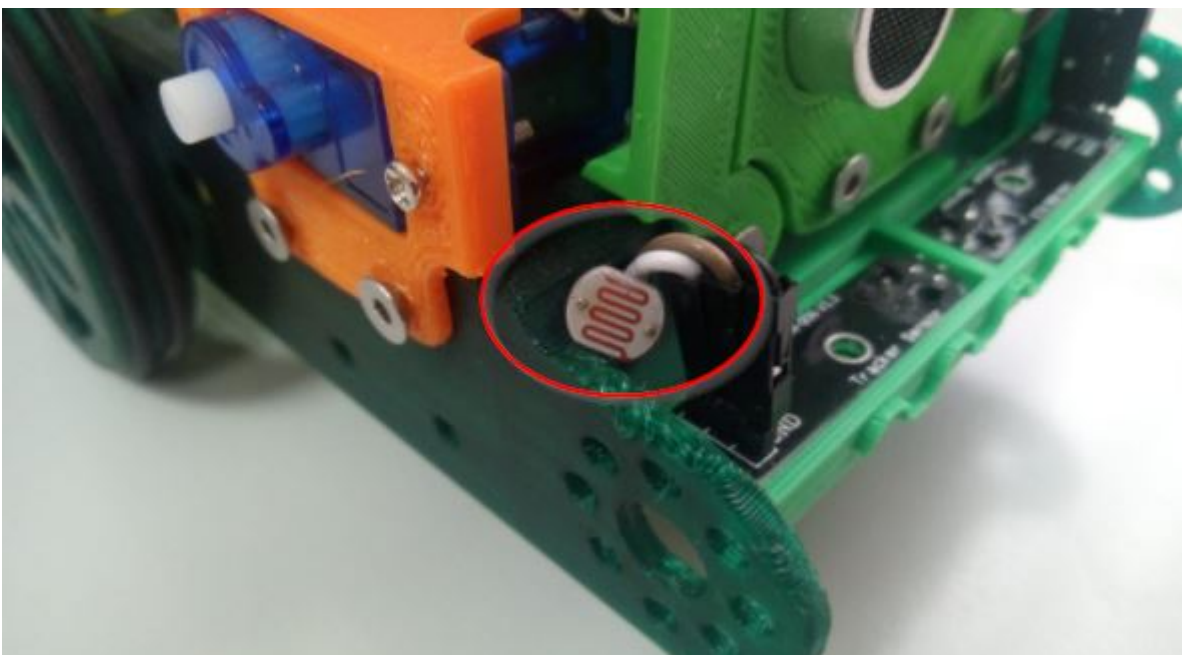




Fuente: Adaptado de <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

Nuestra propuesta es de sólo **un LDR** pero recuerda que en [2.2](#) vimos una opción de poner dos LDRs con interesantes propuestas y fácilmente realizable.

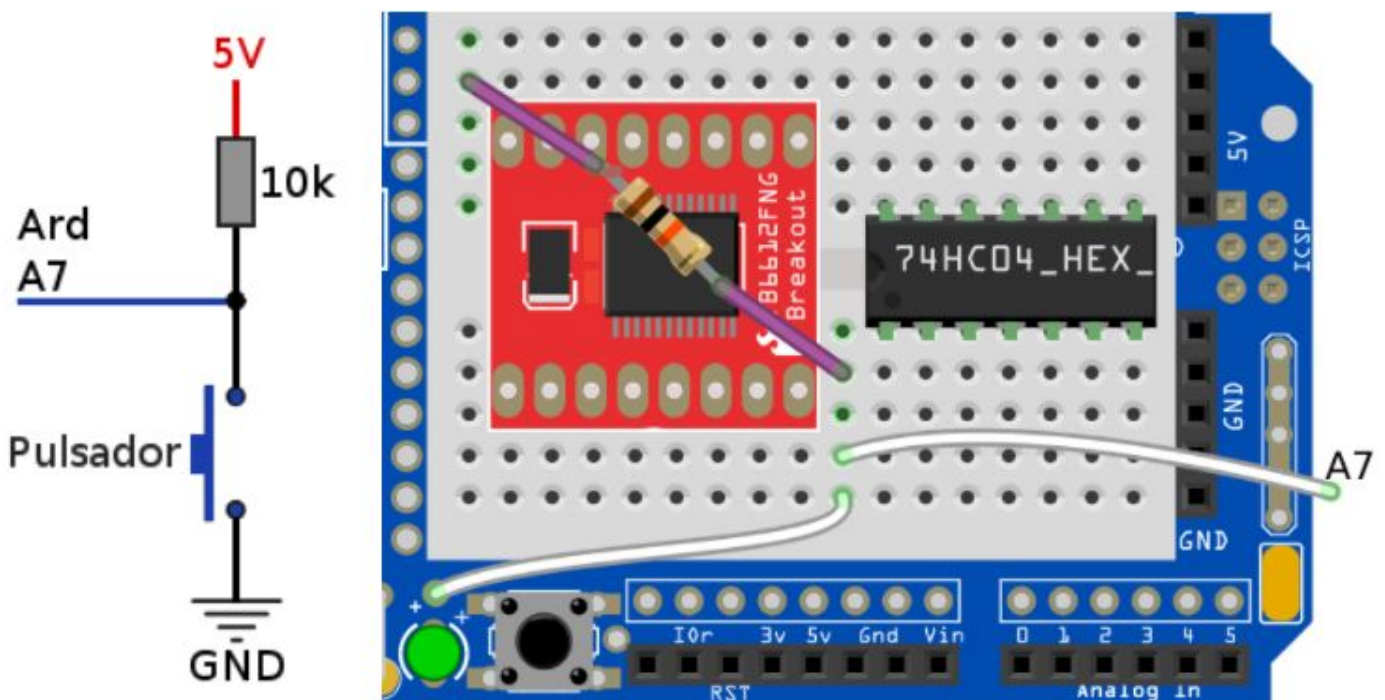
Por simplificación, no se ha impreso en 3D ningún soporte especial LDR al chasis, pero en <https://tecnoloxia.org/mclon/estructura/impresion-3d/> lo tienes por si quieres imprimírtelo. Nosotros proponemos poner la resistencia en la parte debajo del chasis, pasar los cables hacia el escudo Protoboard por los numerosos agujeros que hay en el chasis, y pasar el LDR por el agujero de los cables del sensor siguelíneas :



## 3.6 Cableado accesorios

### 3.6.1 Pulsador

El pulsador lo tenemos que conectar al A7 que no tiene Arduino, por eso nuestra propuesta es con Robotyn, y para ello utilizaremos la segunda columna que dejamos libre en el Protoboard :



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

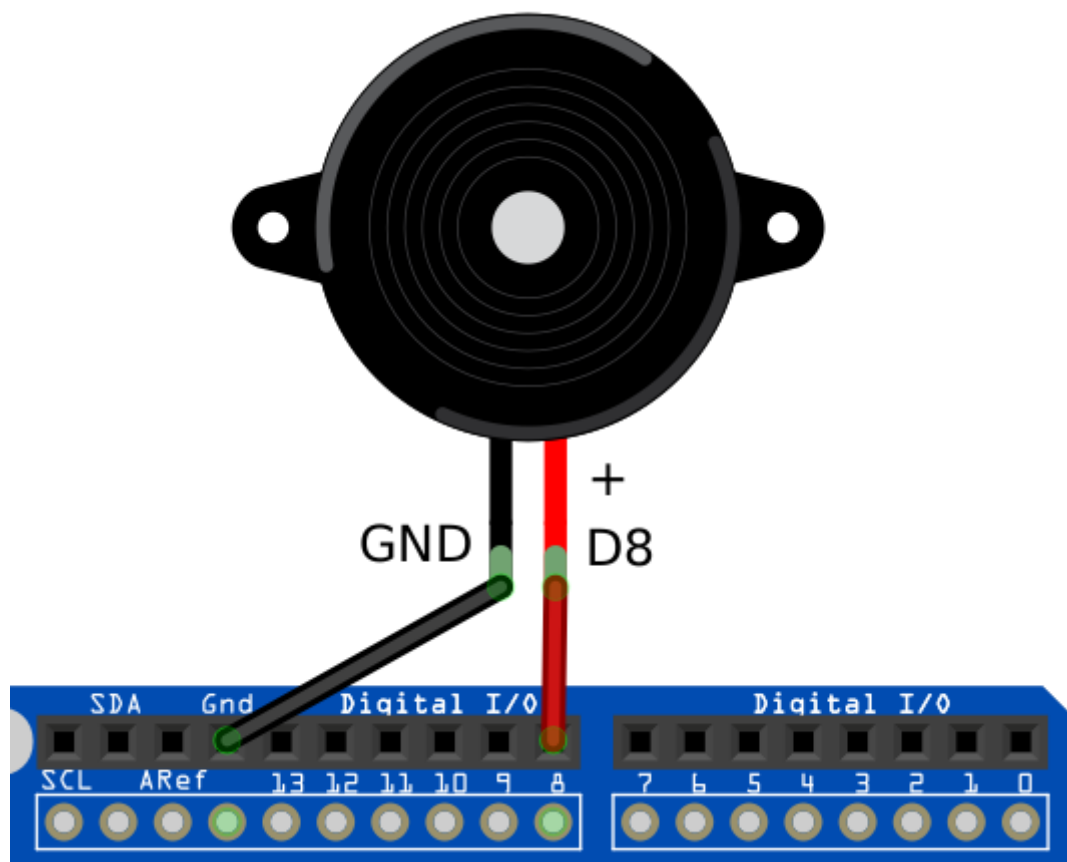
Recuerda que el A7 lo dejastes preparado en [3.1 Pasos previos](#)

**Evita** que los pines de la resistencia 10K toquen los pines del controlador, puedes poner una cinta aislante.

### 3.6.2 El zumbador



Es sencillo, simplemente conéctalo a D8 y el otro a masa :



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

## 3.7 Cableado extras

Vamos a utilizar los famosos **LED NEOPIXEL**, el origen de este nombre es de la compañía ADAFRUIT y son leds de tres colores, que dentro tienen un integrado que permite mandar secuencialmente órdenes a los siguientes, con lo que puedes hacer tiras de leds tan largo como desees y con multitud de posibilidades de juegos de luces disponibles.

En el mClon sólo vamos a trabajar con dos leds, uno recibirá el orden del Arduino por su pata IN,, y se lo comunicará al otro led por su pata OUT al IN del segundo led, y el segundo led, su pata OUT se queda sin conectar pero podríamos seguir la secuencia tanto como quisiéramos.

Si quieres saber más te recomendamos la página de [e-lka](#) y la de [Luis Llamas](#)

### 3.7.1 Aclaración sobre estos leds RGB

Tienes **dos tipos FIJATE** cual tienes pues el patillaje cambia

- APA 106-F5 de 5mm
- APA 106-F8 de 8mm

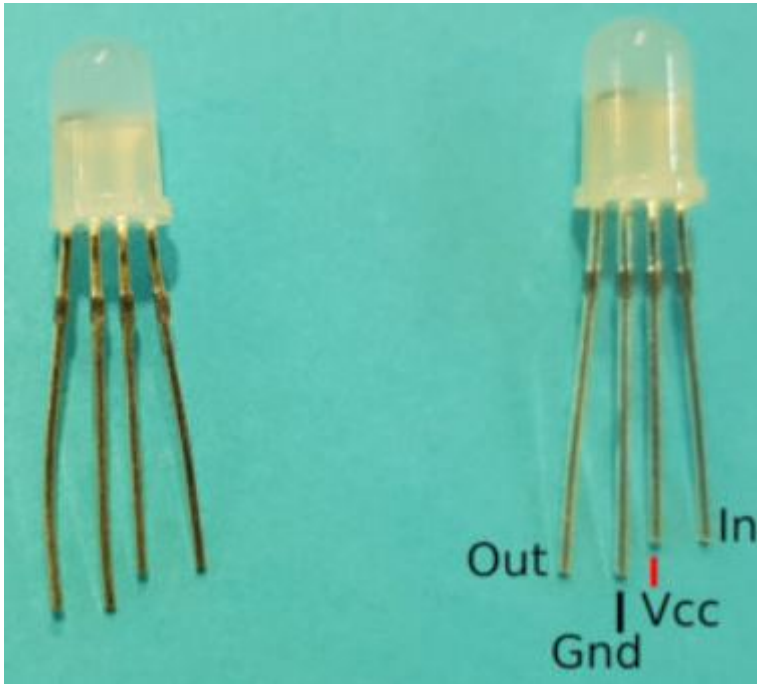
Realmente NO SON RGB SINO SON **GRB**, luego salen cambiados, el ROJO con el VERDE es decir, cuando pides rojo, sale verde y cuando pides verde sale rojo, en el azul está bien

En <https://tecnoloxia.org/mclon/extras/luces-de-cores/> tienes una explicación de todos los valores a utilizar y los colores que se obtienen.

#### 3.7.1.1 APA - F5 de 5mm

Es lo más recomendable, estos leds RGB tienen esta configuración :





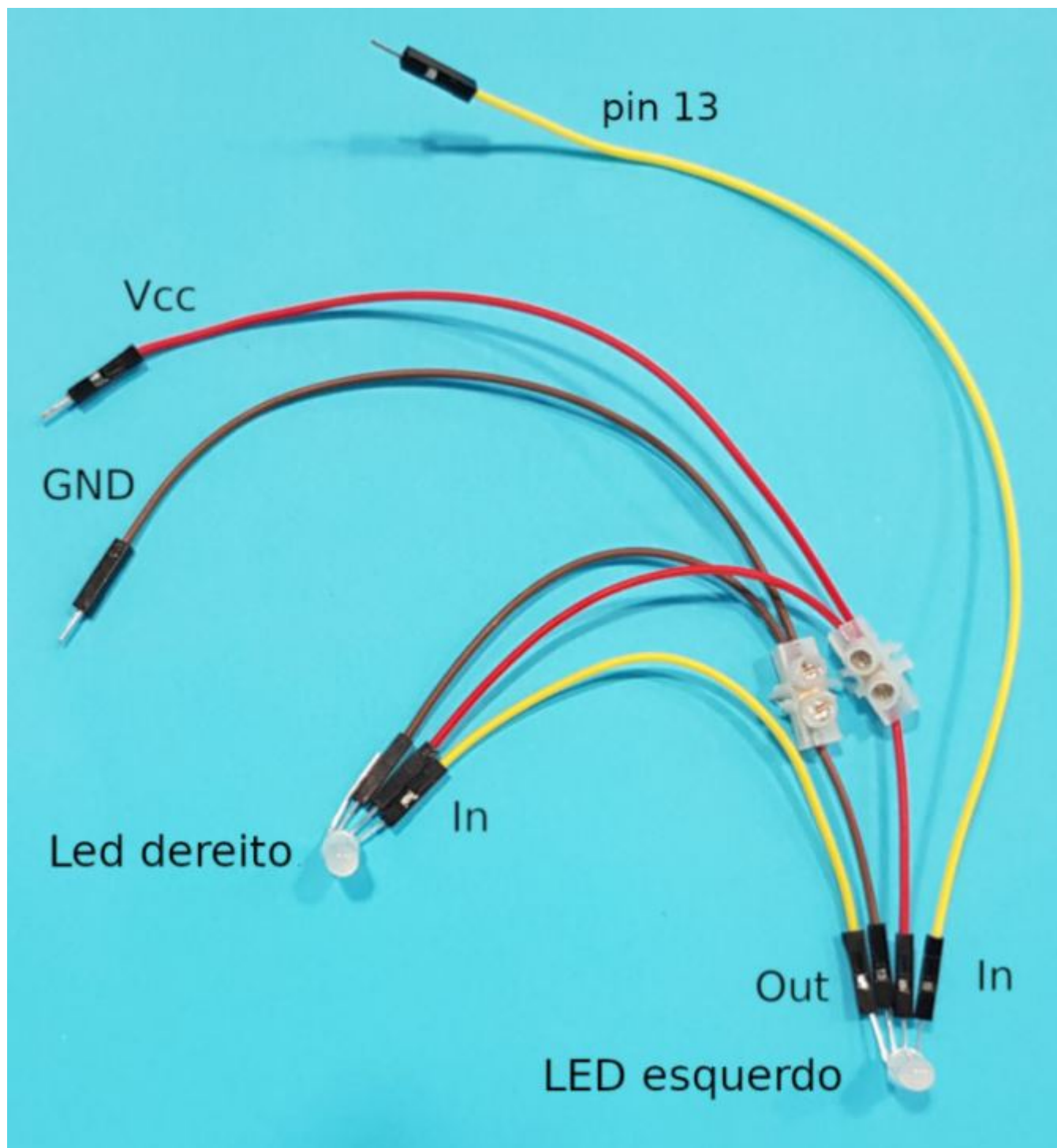
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA



Fuente: Datasheet

Con cables Dupond y con ayuda de regletas, podemos hacer la siguiente conexiones :

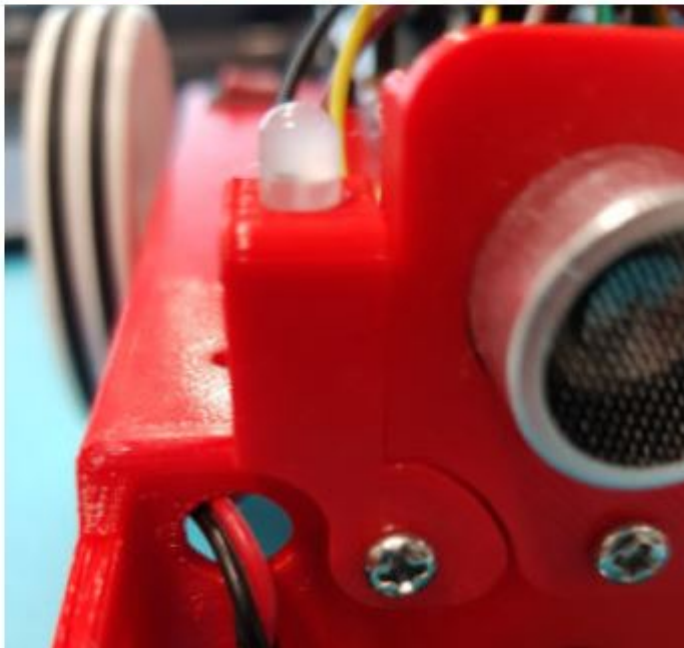
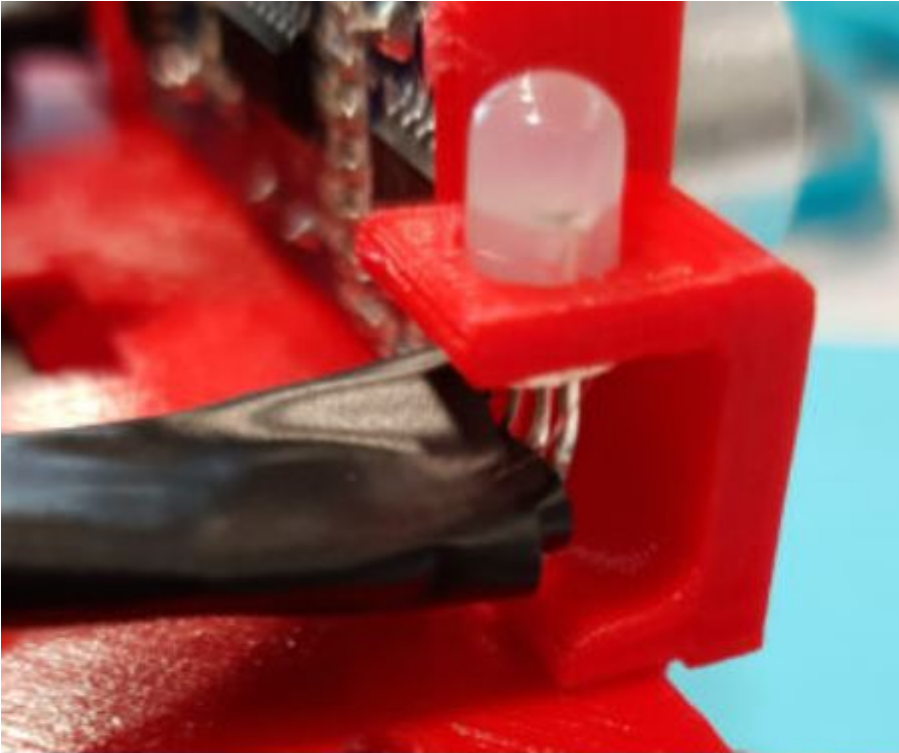
- Los dos Vcc conectados y al Vcc de la placa 5V
- Los dos GND conectados y al GND de la placa 0V
- El Din de un led al pin 13 de la placa Arduino
- El Dout de ese led al Din del otro led
- El Din del otro led sin conectar



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

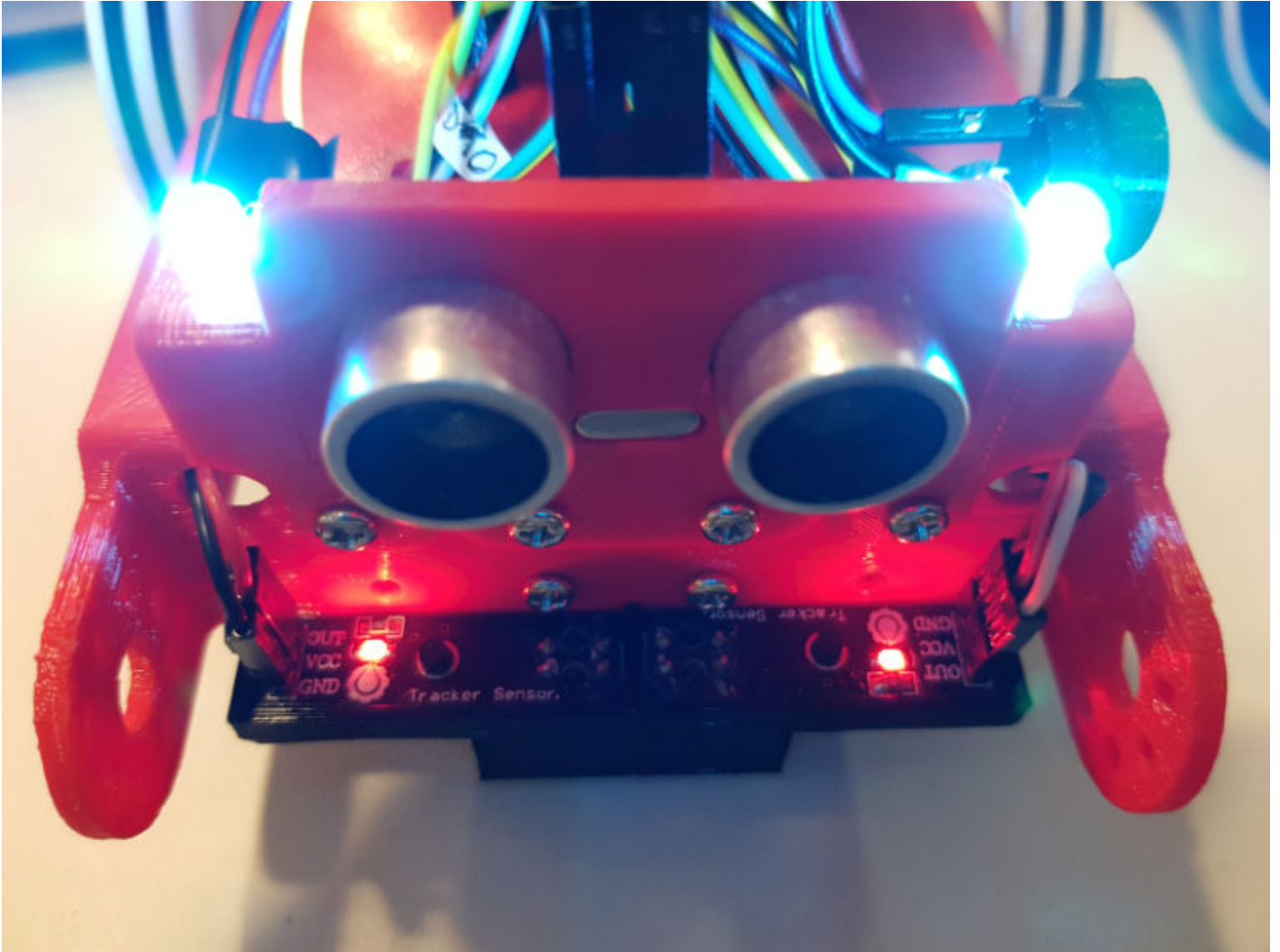
*Sujeta las conexiones de los cables Dupond y los leds RGB con cinta aislante para que no se desconecten.*

Y los colocas en el chasis en sus soportes :



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

Conecta el cable rojo a 5V, el negro a GND y el amarillo al pin 13, y voila !!

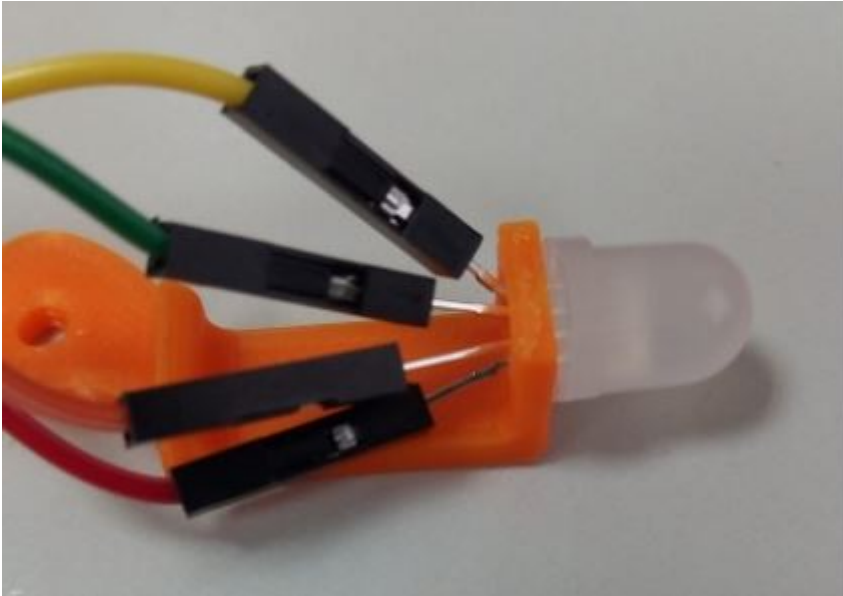


Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

### 3.7.1.2 APA - F8 de 8mm

En este caso, el led no cabe por el hueco, tienes que ponerlo por encima:



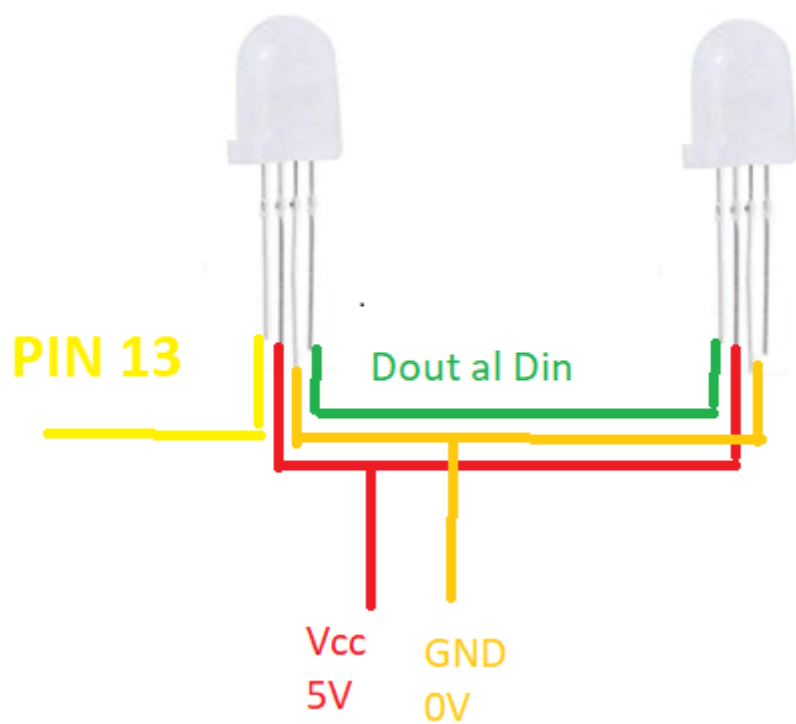


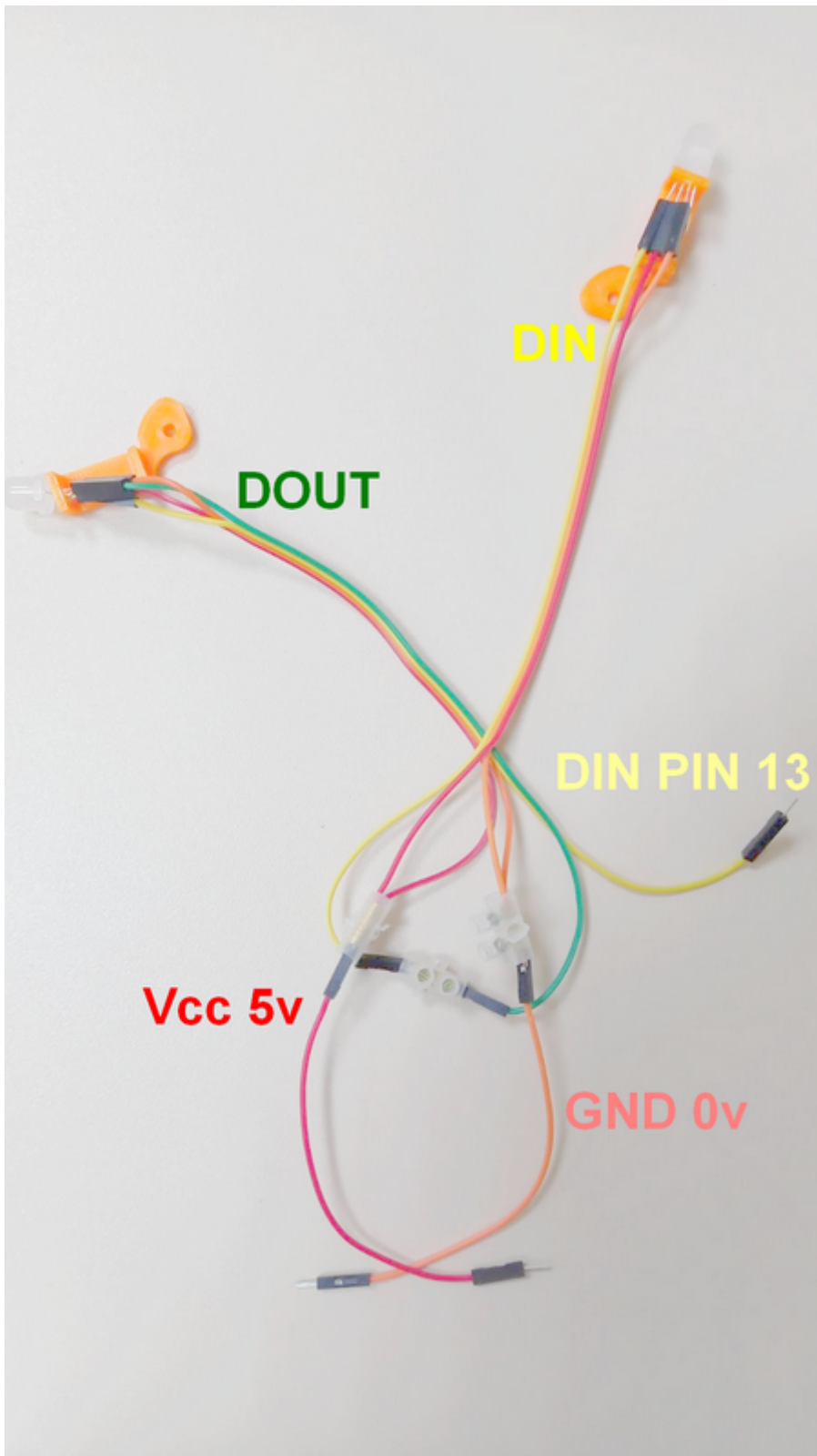
Y su configuración de pines **es diferente** al APA-106-F5 :



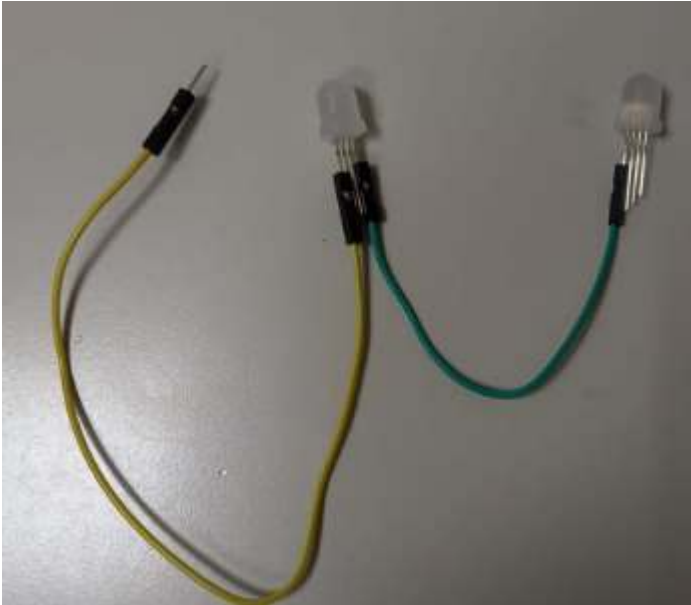
Luego la conexión es :

- Los dos Vcc conectados y al Vcc de la placa 5V
- Los dos GND conectados y al GND de la placa 0V
- El Din de un led al pin 13 de la placa Arduino
- El Dout de ese led al Din del otro led
- El Din del otro led sin conectar





Las regletas nos las podemos ahorrar utilizando diferentes agujeros de la placa Protoboard y la conexión Din-Dout entre los leds con un cable Dupont H-H, en la foto se omiten los cables +5V y GND por simplificar

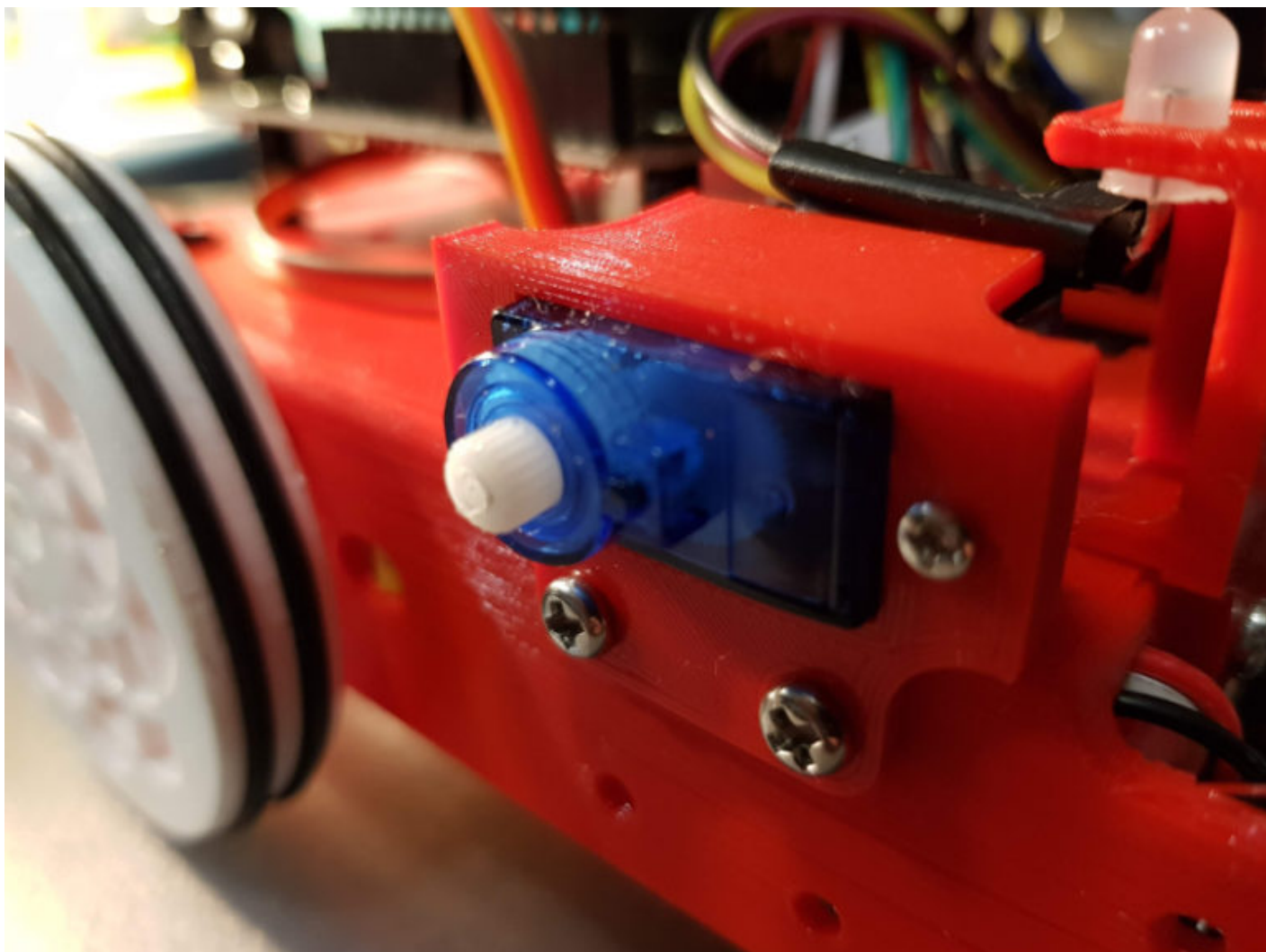


Una vez conectado, para que los cables Dupont no se salgan, puedes poner una cinta de celo



## 3.7.2 Brazo robot: Servomotor

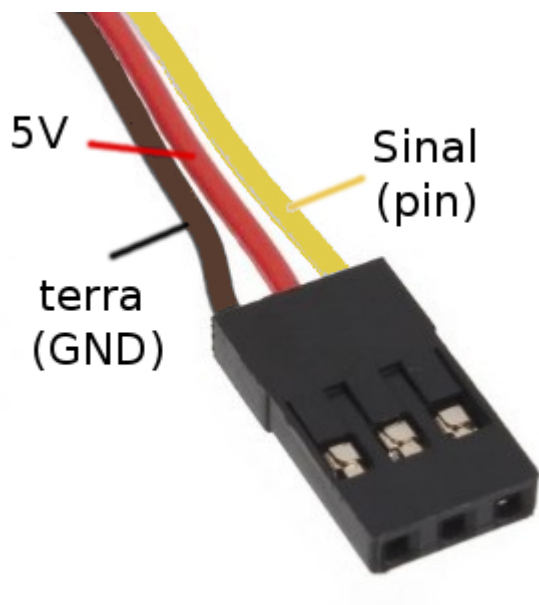
Coloca el servomotor en su soporte usando los tornillos que vienen en su bolsa:



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

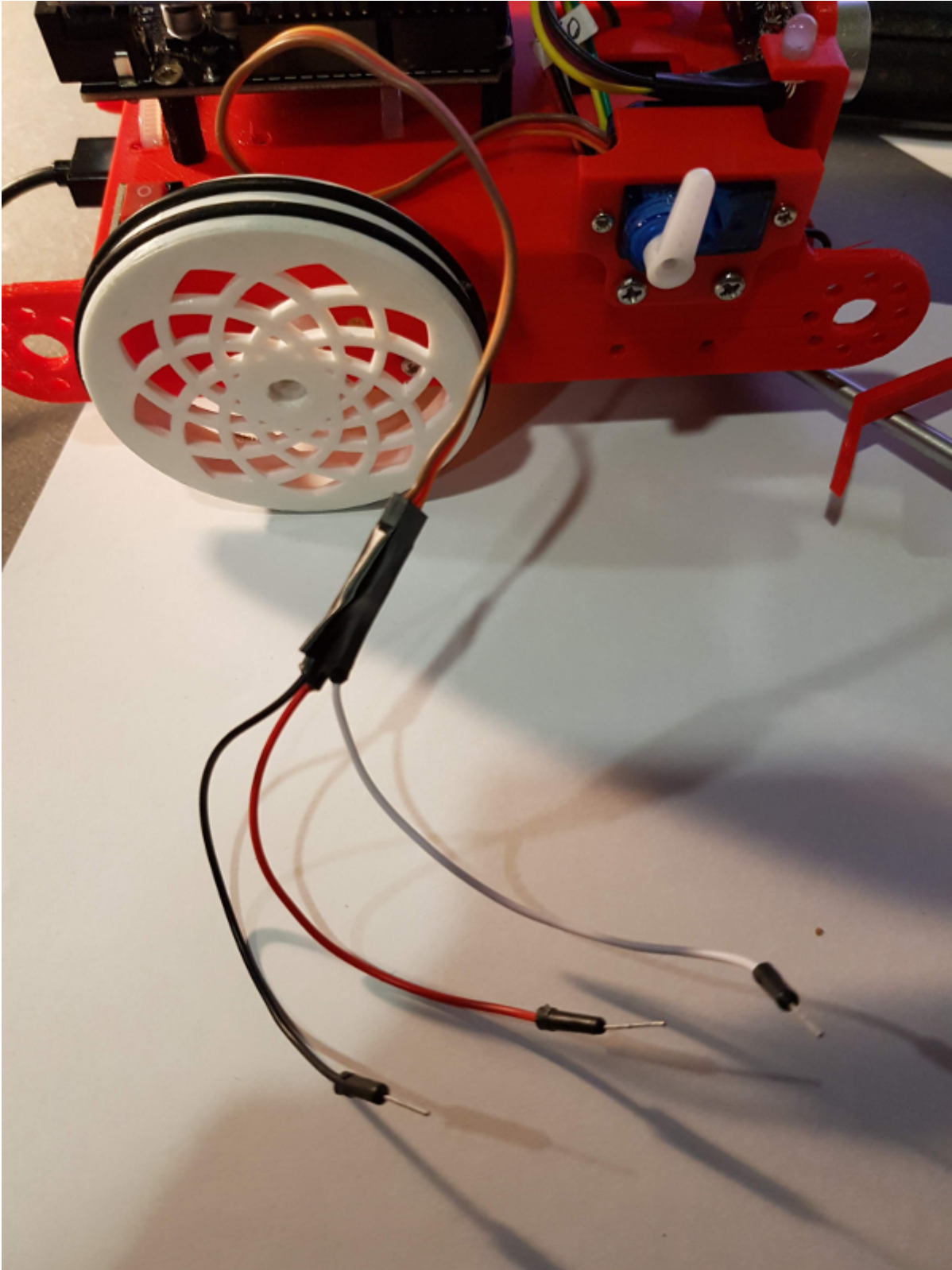
Normalmente los colores de los cables del servo tienen este significado :





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

Lo uniremos con 3 cables Dupond Macho-Macho y lo fijaremos con cinta aislante :



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

Y conectaremos el cable amarillo Señal **al pin D11** para poder usar la instrucción (si queremos que sea slot2 o banco2 ponerlo a D12):



Finalmente colocamos el brazo, en el capítulo 4.5 lo calibraremos de forma que

- El ángulo de 0º corresponde a posición horizontal
- El ángulo de 90º corresponde a posición vertical

Una vez identificado cual es el ángulo 90º ejecutando la instrucción anterior, y una vez puesto el servo en esa posición, poner el brazo levantado con un ligero ángulo hacia delante, tal y como indica la figura :



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

*Puedes poner un tornillo en para asegurarlo o no ponerlo para quitar el brazo y ponerlo con facilidad para que sea más cómodo el almacenaje del robot.*