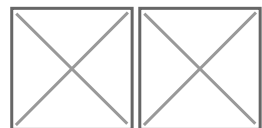
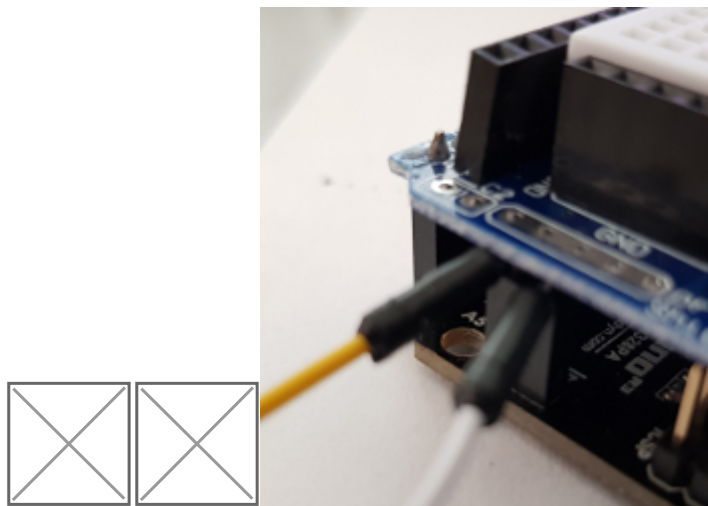
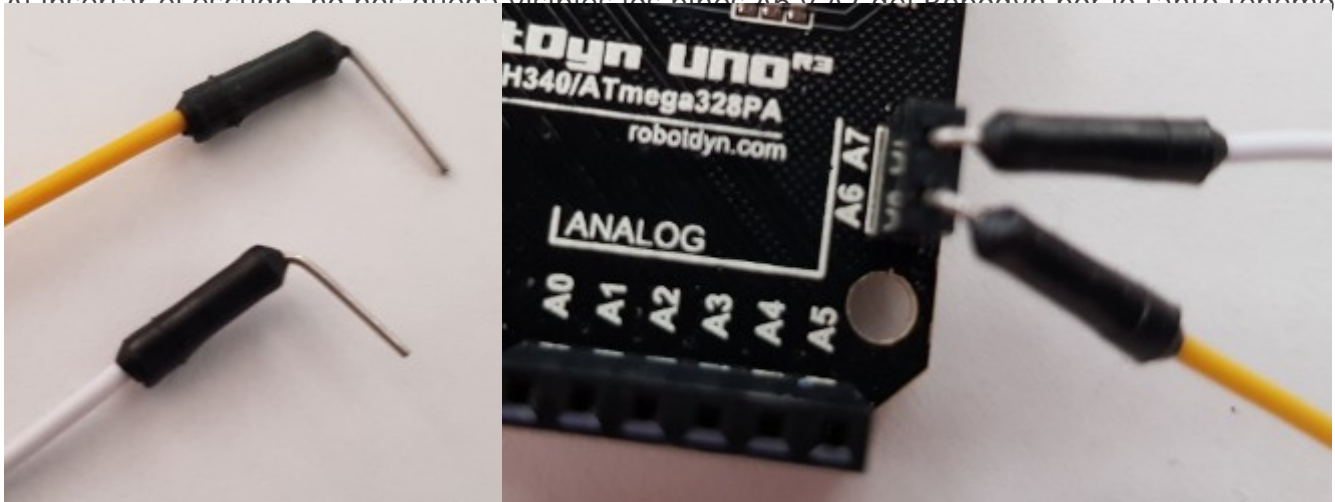


3.1 Pasos previos

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

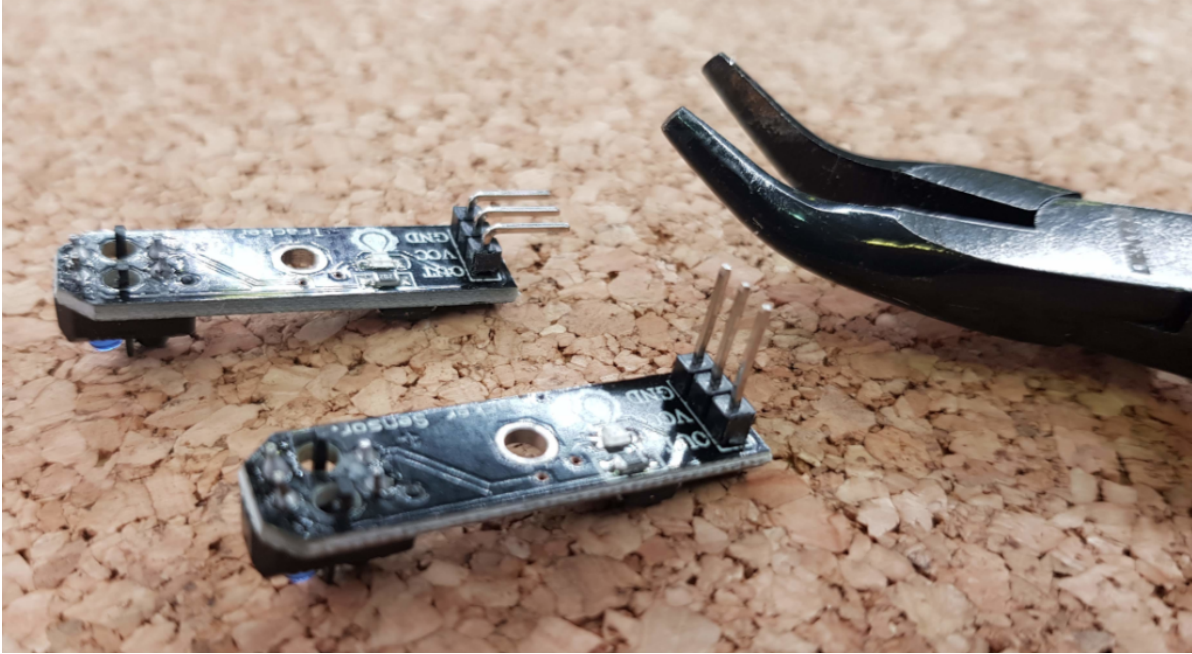
3.1.1 Lo que tienes que hacer tú

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

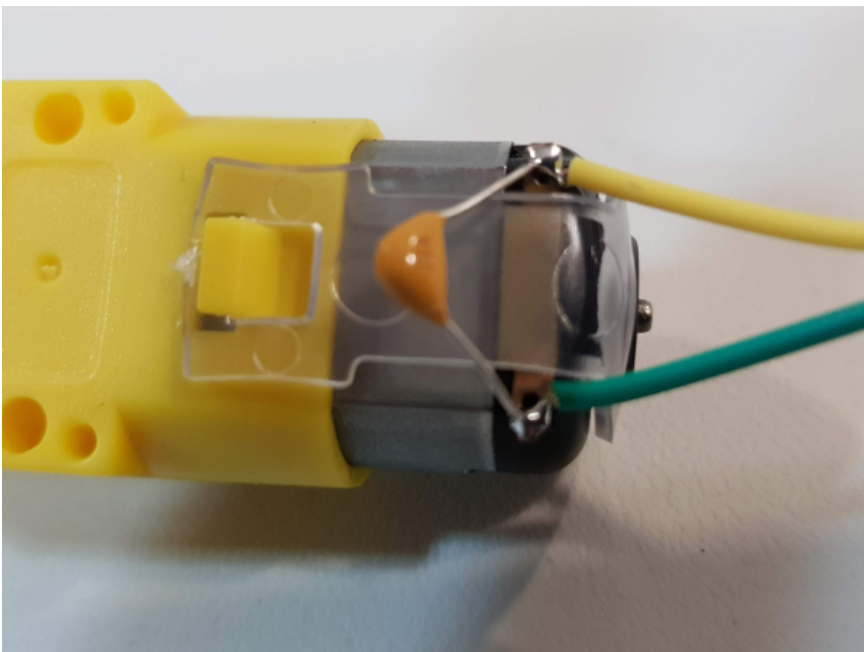
También tienes que doblar los pines de los sensores siguelíneas para que queden perpendiculares al sensor:



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

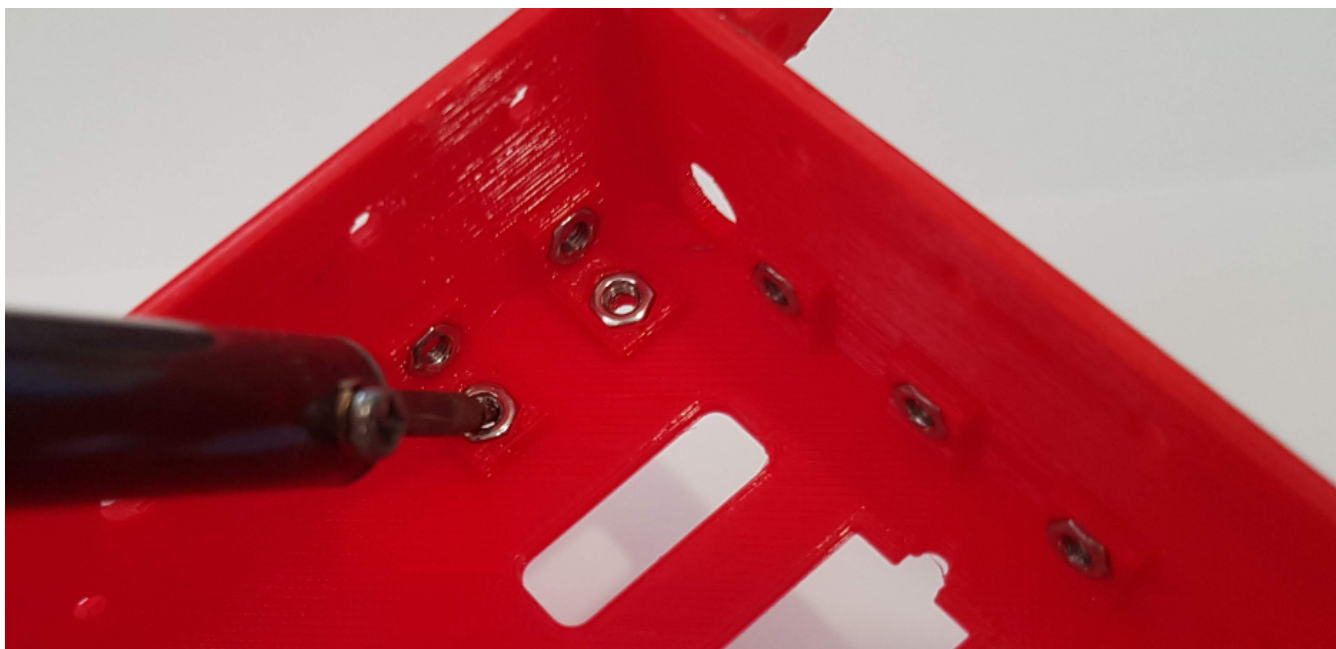
3.1.2 Recomendaciones

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

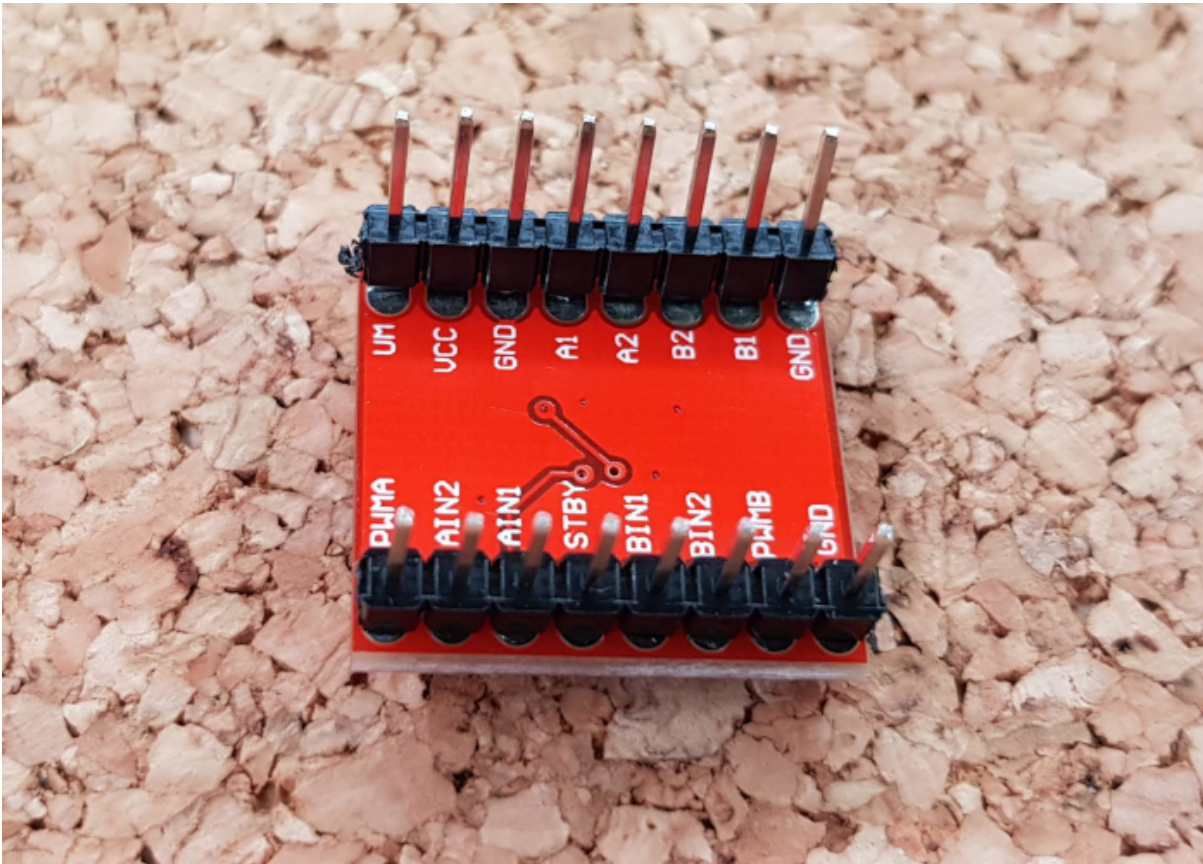
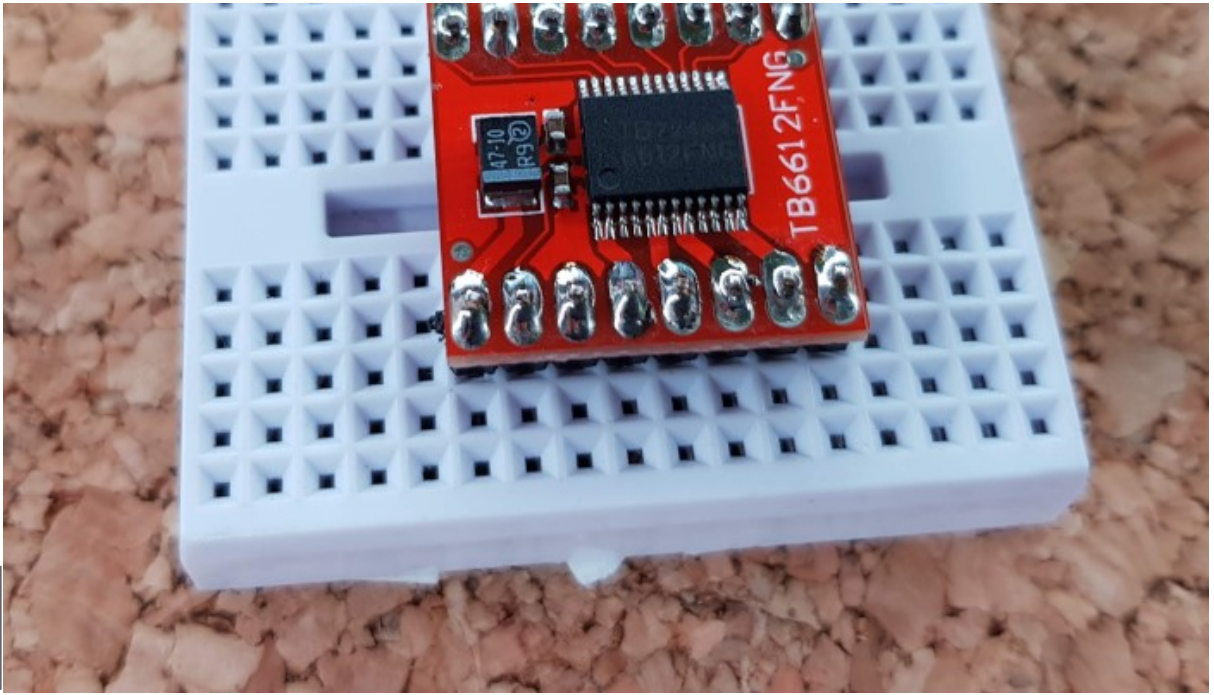
También es conveniente que con un soldador caliente fijas los tornillos en las piezas impresas 3D, te facilitará el montaje (no te pases calentando) o si el orificio es muy grande, usar un pegamento para fijar la tuerca a la pieza 3D:



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

3.1.3 Ya realizado por Catedu

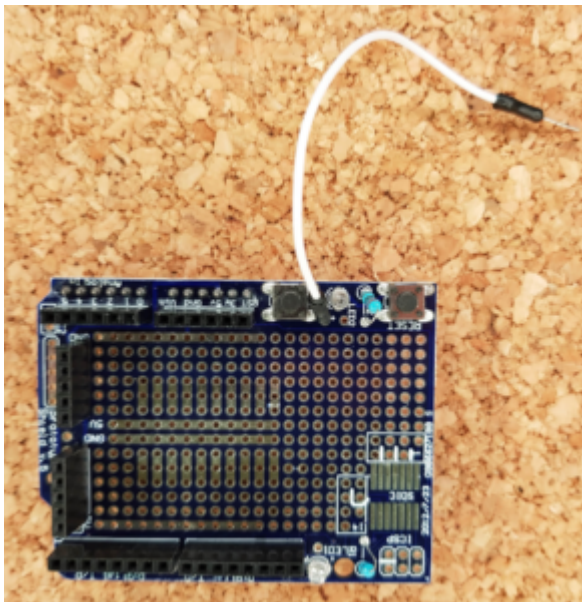
Soldado el controlador TB6612FNG



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

Revision #2

Created 1 February 2022 11:55:10 by Equipo CATEDU

Updated 28 March 2022 10:13:41 by Equipo CATEDU