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 Roboduo por lo tanto tenemos

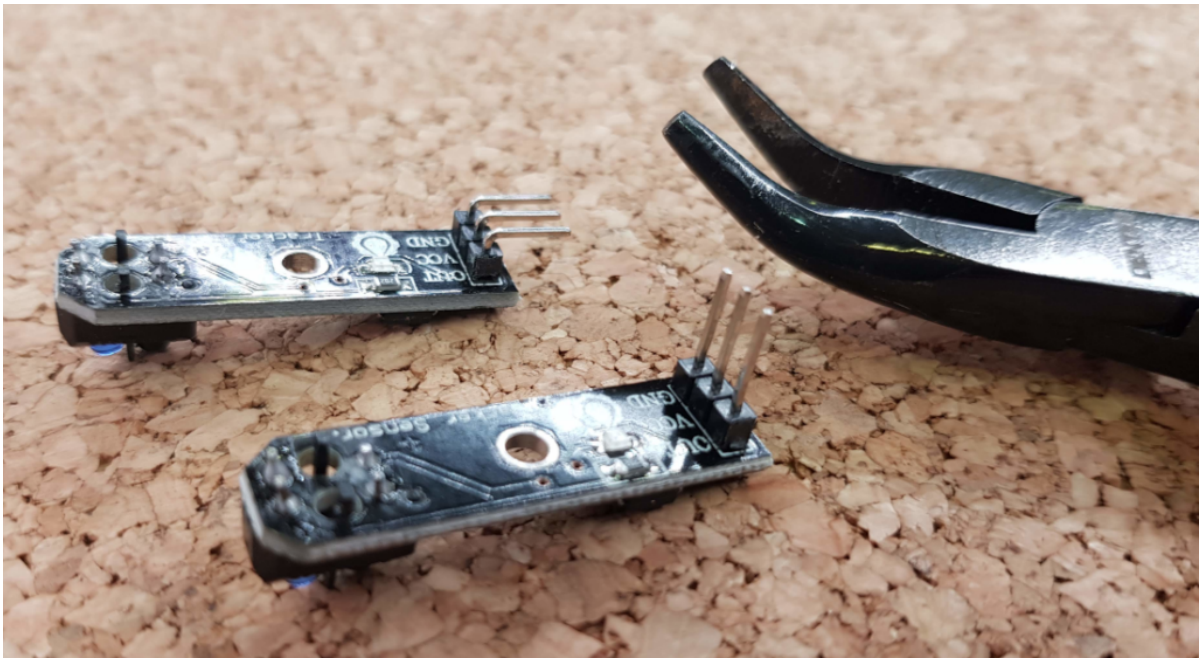


Copyright 2026



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

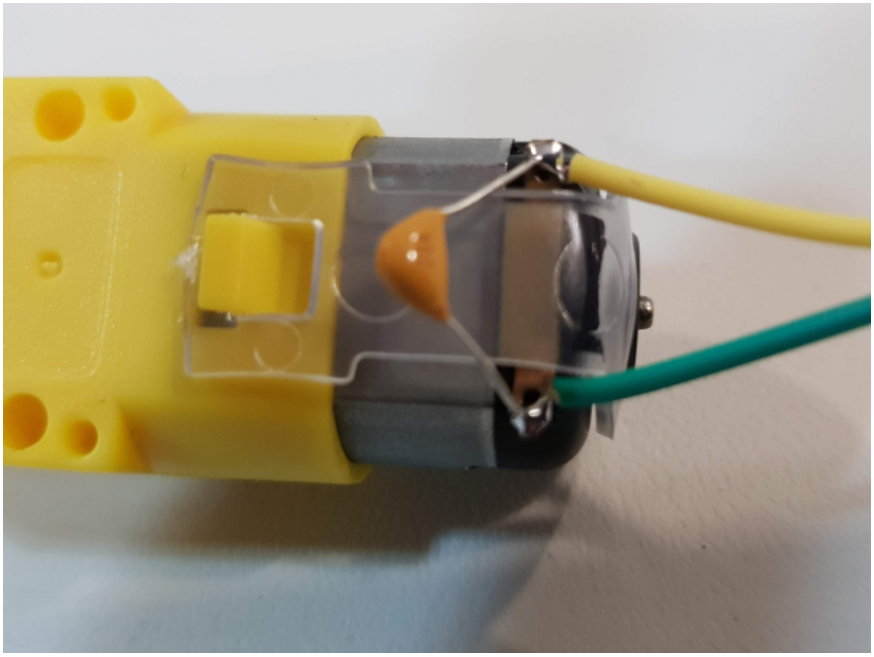
También tienes que doblar los pines de los sensores siguelíneas para que queden perpendiculares al sensor:



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

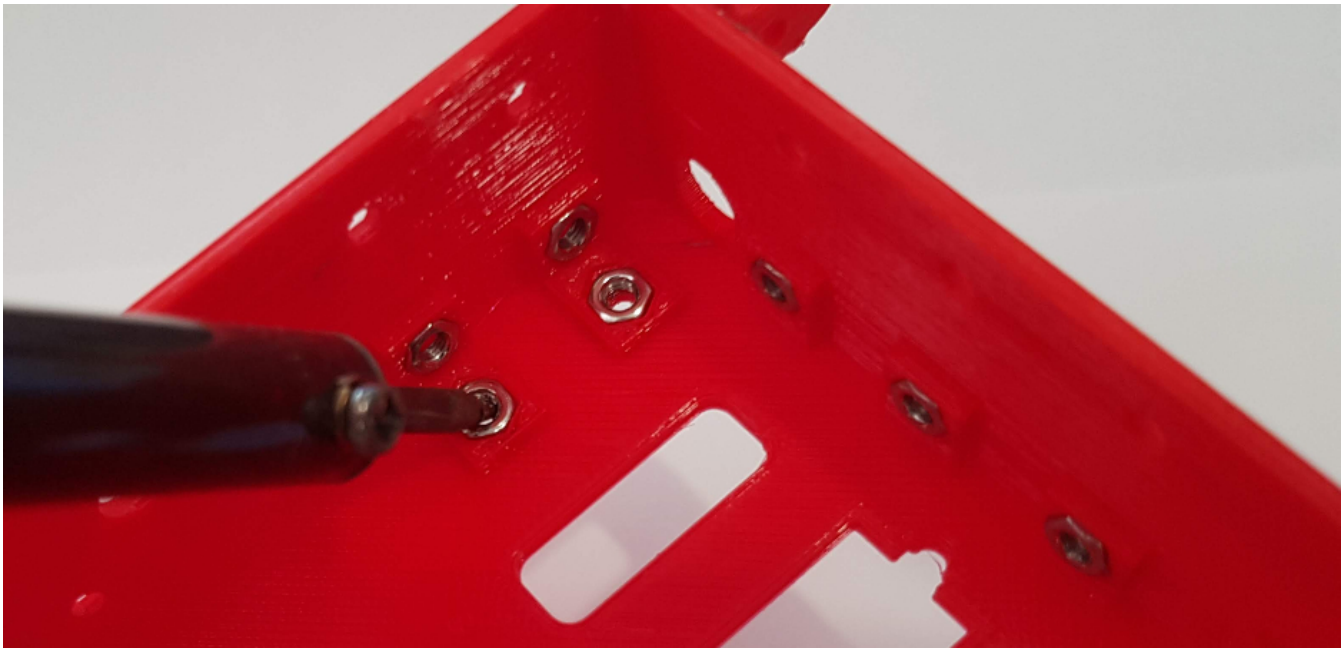
3.1.2 Recomendaciones

Para evitar que los picos de los motores afecten a la electrónica de la placa, es recomendable soldar un condensador de 0.1µF en los motores :



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

También es conveniente que con un soldador caliente fijes 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:

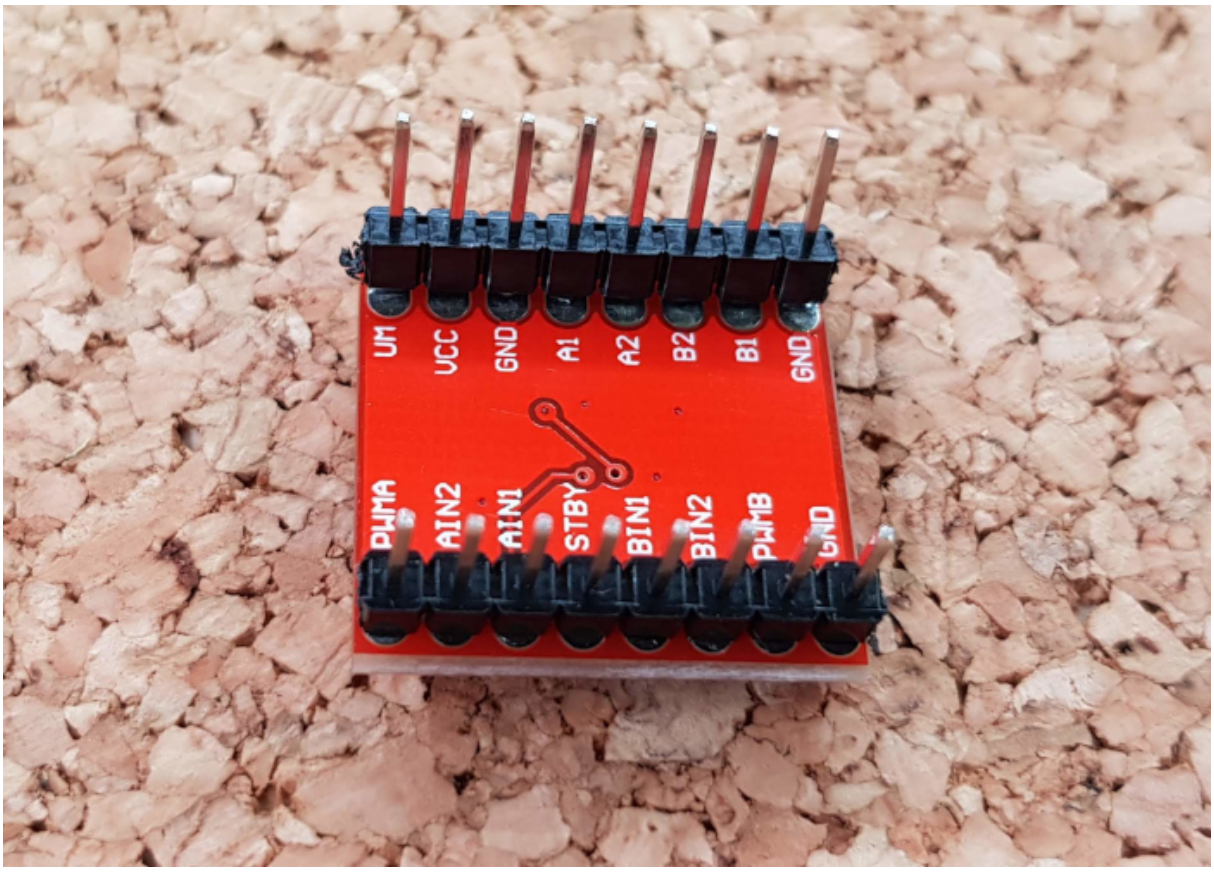


Fuente: https://mclon.org Maria L CC-BY-SA

3.1.3 Ya realizado por Catedu

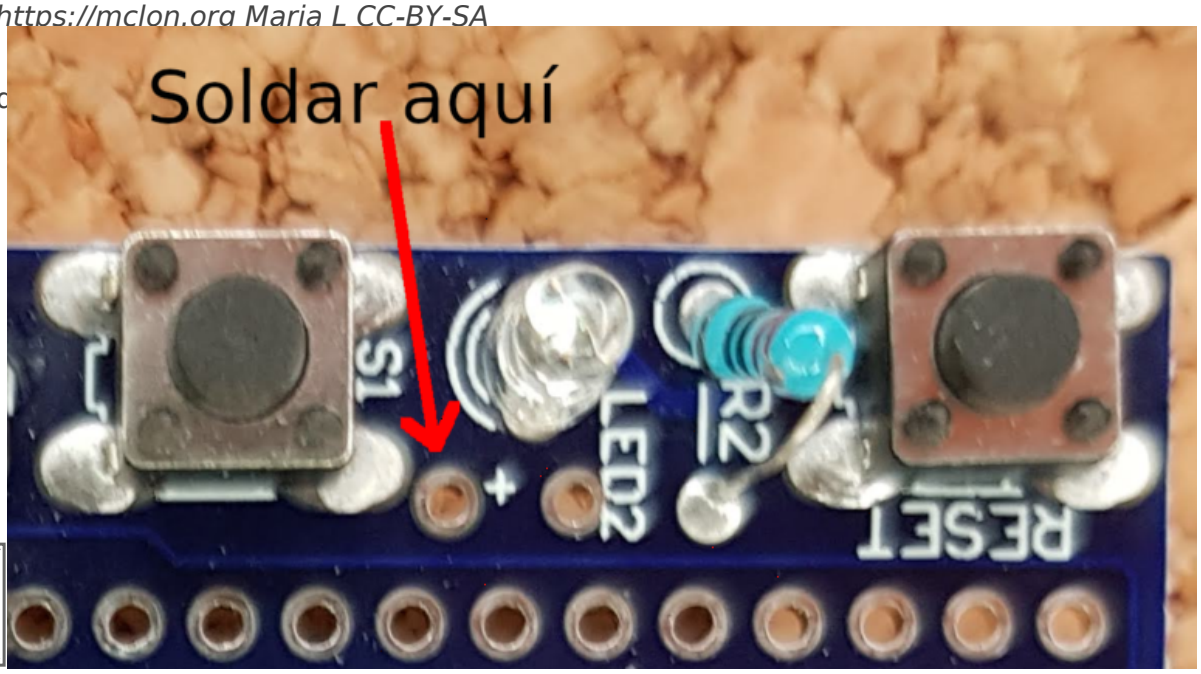
Soldado e

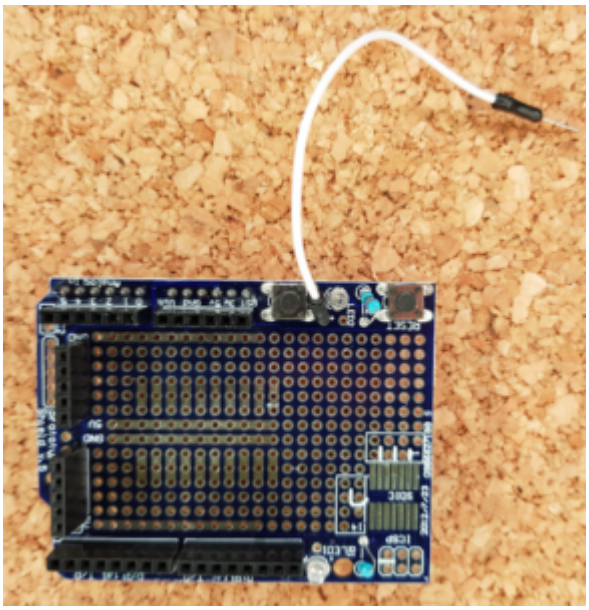




Fuente: https://mclon.org Maria L CC-BY-SA

La soldad





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 2022-02-01 11:55:10 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-03-28 10:13:41 CEST by Equipo CATEDU