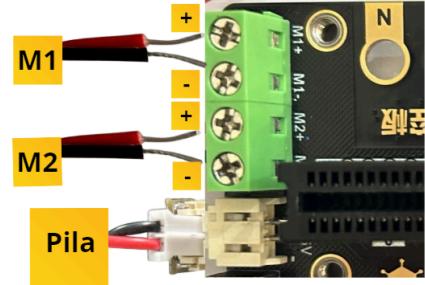
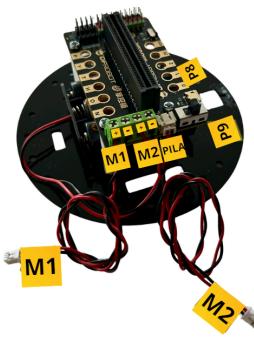
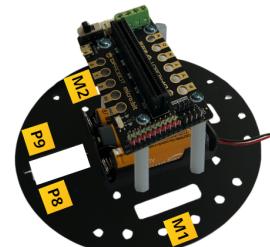
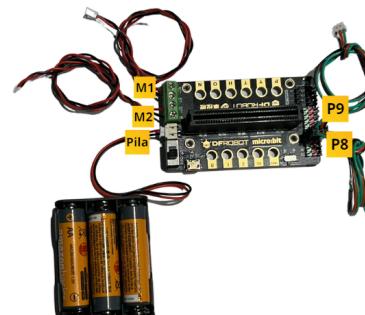
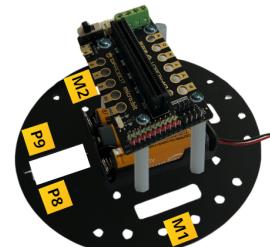
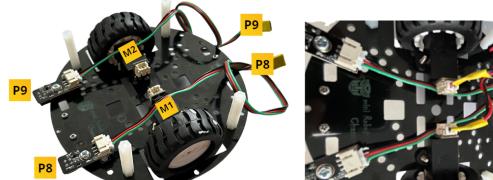
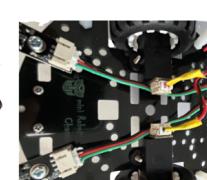
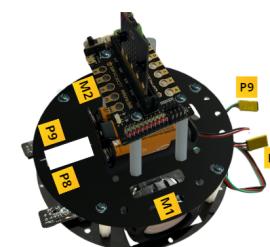


MONTAJE-KIT DE ROBÓTICA CREATIVA		
CHASIS O PARTE INFERIOR DEL ROBOT (Alumno 1)		
MATERIAL	MONTAJE	RESULTADO
<p>Nota: Todo el material para montar el chasis inferior está en la bolsa grande</p> <p> x4 M2*8 x2 x2</p> <p>OJO: Hay que comprobar que el destornillador tenga la punta de estrella, si no es así, tirar de ella y darle la vuelta. Las líneas rojas continuas significan por encima del chasis y las discontinuas por debajo del chasis.</p> <p>Para buscar los tornillos y las bolsas donde se encuentran, tienes que entender la Métrica de un tornillo:</p> <p>M2*8: Diámetro 2 mm del cuerpo el tornillo y 8 mm de longitud del cuerpo. Los tornillos se colocan por la parte del dibujo. Aparece en las bolsas.</p>		<p>Las bolas quedan por debajo.</p>
<p> x2 x2 x2</p> <p>Consejo: hacer coincidir la parte rectangular de la carcasa con la del motor. Observa como debe quedar el conector blanco del motor con respecto a la carcasa.</p>	<p>Consejo: hacer coincidir la parte recta del eje del motor con la parte recta del hueco de la rueda.</p>	
<p> x2 x4 M2*10</p> <p>Consejo: Comprobar que el dibujo verde del robot quede en la parte de los conectores blancos de los motores, los tornillos por el otro lado. Estos tornillos están en la bolsa junto a los motores. El chasis queda entre los tornillos y la carcasa del motor.</p>		

<ul style="list-style-type: none"> x2 M3*10 x2 Infrarrojos x10 M3*7*1 x2 M3 Tuercas <p>Consejo: Sujetar la tuerca por debajo del chasis y atornillar por la cabeza del tornillo. El chasis tiene que quedar entre las arandelas y la tuerca.</p>		
<ul style="list-style-type: none"> x4 M3*30 x4 M3*6 <p>Consejo: sujetar el tornillo por debajo y dar vueltas a los conectores.</p>		
<p>Solo montar este paso si tu profesor lo dice, esto no es necesario hasta programar el siguiente.</p> <p>Montar y guardar en caja.</p> <ul style="list-style-type: none"> Ultrasonidos Soporte x4 M3 x4 M3*6 <p>Consejo: El ultrasonidos se colocará cuando el chasis superior e inferior estén terminados. Coloca el ultrasonidos con cinta doble cara o con tornillos sobre la placa.</p>		

MONTAJE-KIT DE ROBÓTICA CREATIVA		
CHASIS O PARTE SUPERIOR DEL ROBOT (Alumno 2)		
MATERIAL	MONTAJE	RESULTADO
<p>Quitar el papel marrón por las dos caras de la base o chasis superior para que se vea el negro, raspa con el destornillador cerca del borde.</p> <p>x4 M3*30 </p> <p>x4 M3*6 </p> <p>Consejo: sujetar el tornillo por debajo y dar vueltas a los conectores</p>		
<p> x1 Portapilas</p> <p> Velcro Adhesivo</p> <p>OJO: Las pilas se te darán una vez montado el robot. Consejo: pegar el velcro, (que se encuentra en la bolsa de la tornillería) al portapilas de forma centrada y sin separar las 2 partes y luego pégala al chasis superior.</p>		
<p>x4 M3*10 </p> <p> x1 Placa Expansión</p> <p>Consejo: poner primero los tornillos en la placa hasta llegar a la parte metálica, sin que asomen y luego poner sobre los conectores blancos para terminar de unir.</p>		

 x2 Cable Motor  Cinta adhesiva <p>Consejo: el cable que necesitamos tiene un conector blanco en un extremo y dos cables pelados en el otro extremo. Se encuentra en la bolsa grande con los motores.</p> <p>1º Atiende al detalle para las conexiones.</p> <p>2º Coloca cinta adhesiva en los extremos de los cables para especificar M1, M2 y Pila junto a las conexiones.</p> <p>3º Coloca el chasis superior en la posición de la figura “Adhesivos identificativos”, coloca cinta adhesiva en el chasis para identificar las posiciones de M1, M2, P8 y P9.</p>	 M1 + - M2 + - Pila  M1 + - M2 + - Pila 	 M1 M2 Pila P9 P8 M1 M2 P9 P8 M1 <p>Adhesivos identificativos</p> 
 x2 Cable Sensores  Cinta adhesiva <p>Consejo: El cable que buscamos tiene un conector negro en un extremo y otro blanco en el otro extremo.</p> <p>Conecta los cables por la parte negra, a los pines P8 y P9 de la placa de expansión, ten en cuenta los colores.</p>	 M1 M2 Pila P9 P8 	 M2 P9 P8 M1
<p>Conexión final de cables del chasis superior con los elementos del chasis inferior.</p> <p>Conectar los cables P8 y P9 de la placa con los infrarrojos según figura.</p> <p>Conectar los cables M1 con el motor del mismo lado que el P8 y M2 con el motor del mismo lado que P9.</p>	  <p>Consejo: Meter los cables P8 y P9, por la parte inferior de los conectores de los motores para que no se enreden o rocen con las ruedas</p>	
 x4 M3*6 x3 Pilas x1 micro:bit <p>Conectar los dos chasis con los tornillos y poner pilas.</p> <p>Pedir la micro:bit al profesor y conectarla con la de expansión, haciendo coincidir los números 0,1, 2, 3 y GND</p>	