

TABLA DE CONVERSIONES

VUELTAS	METROS
10	2,2
20	4,4
30	6,6
40	8,8
50	11
60	13,2
70	15,4
80	17,6
90	19,8
100	22

CONTACTOS: lospolosdominantes@gmail.com

OviMax47

Guía Técnica

VERSIÓN 1.0



OVILLADOR AUTOMATICO CREADO POR LOS POLOS
DOMINANTES - UNIVERSIDAD NACIONAL DE CÓRDOBA

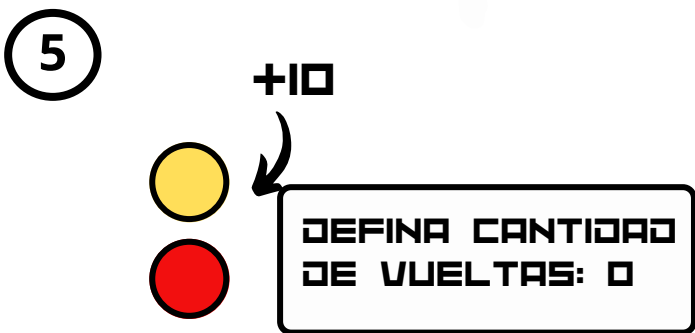
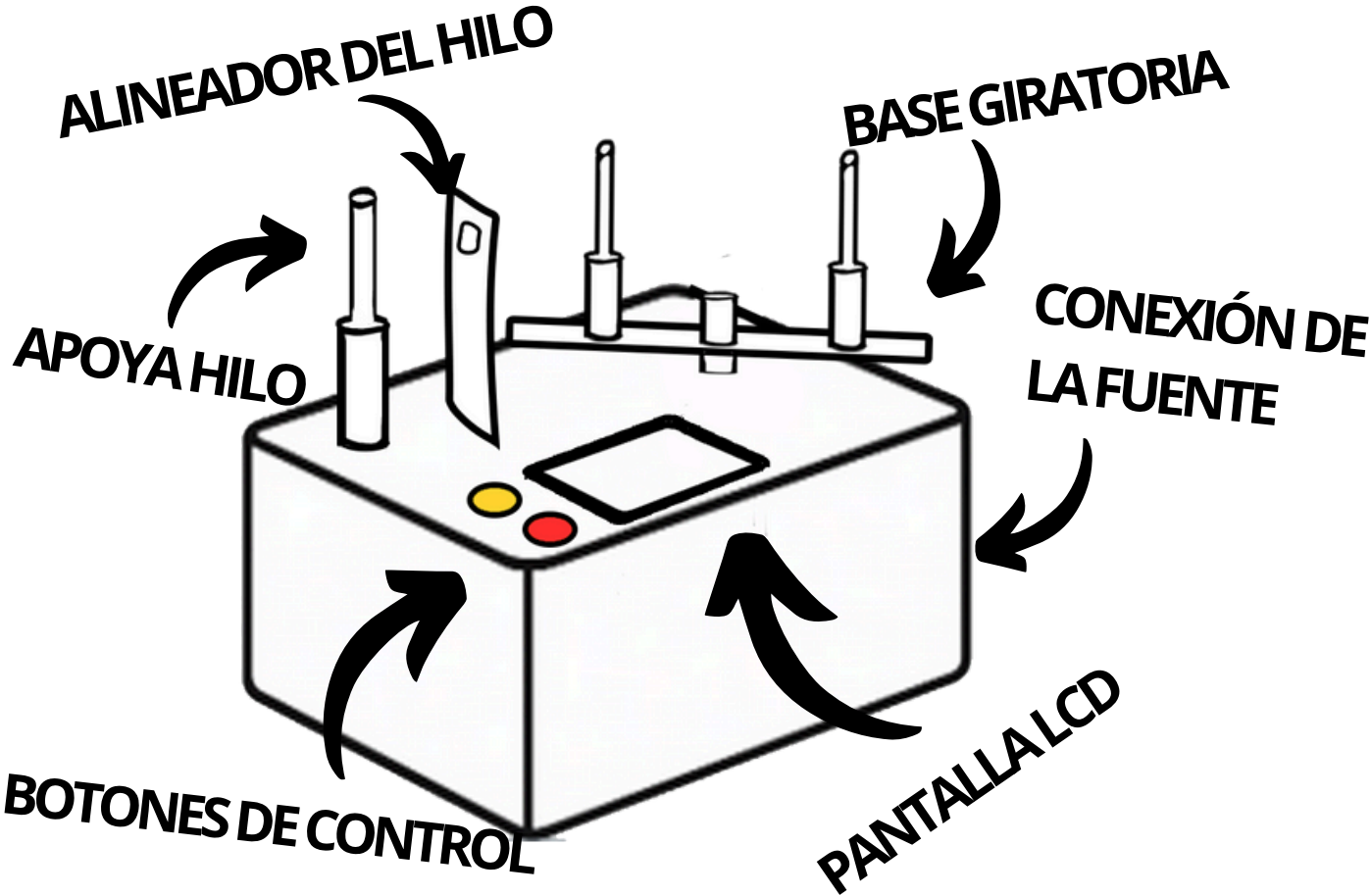
CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS2

MANUAL DE USO3

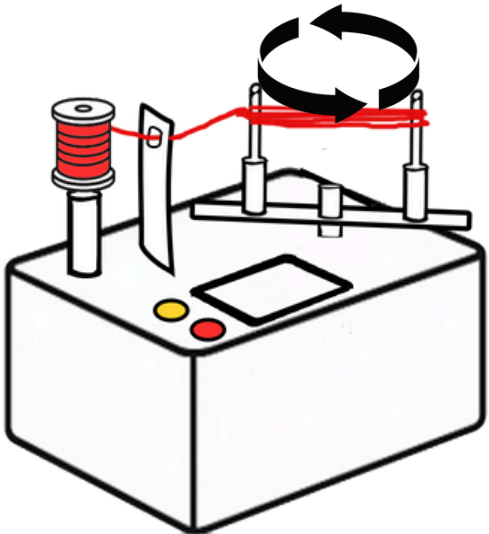
TABLA DE CONVERSIÓN VUELTAS A METROS5

CONTACTOS5

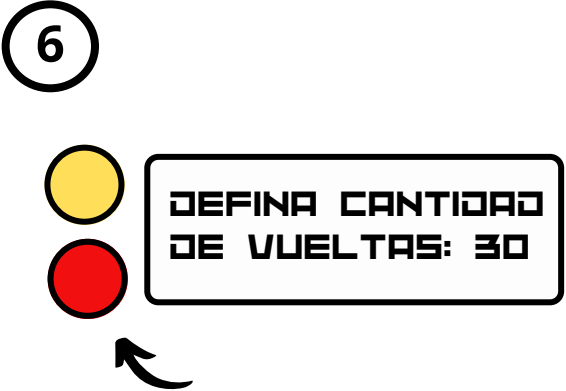
COMPONENTES



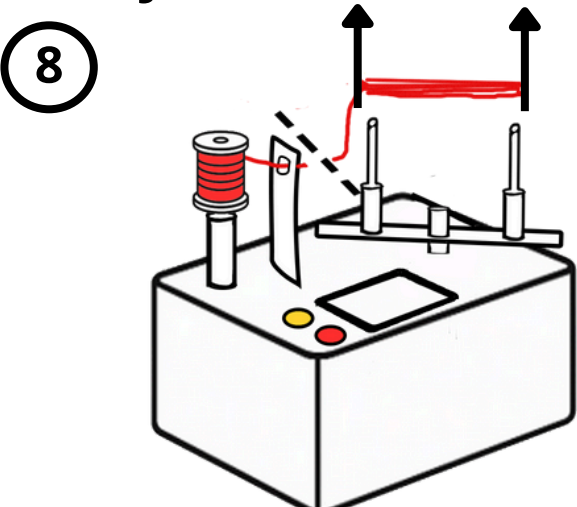
ELEGIR LA CANTIDAD DE VUELTAS DE LA BASE CON EL BOTÓN AMARILLO. *



ESPERAR QUE LA BASE COMPLETE LA CANTIDAD DE VUELTAS ESPECIFICADAS EN EL PUNTO ANTERIOR.



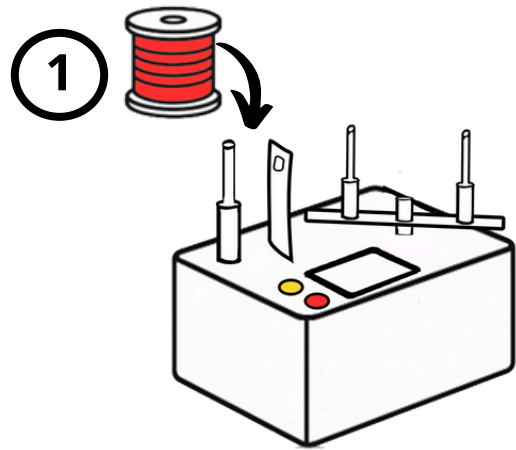
INICIAR EL ENROLLADO PRESIONANDO EL BOTÓN ROJO.



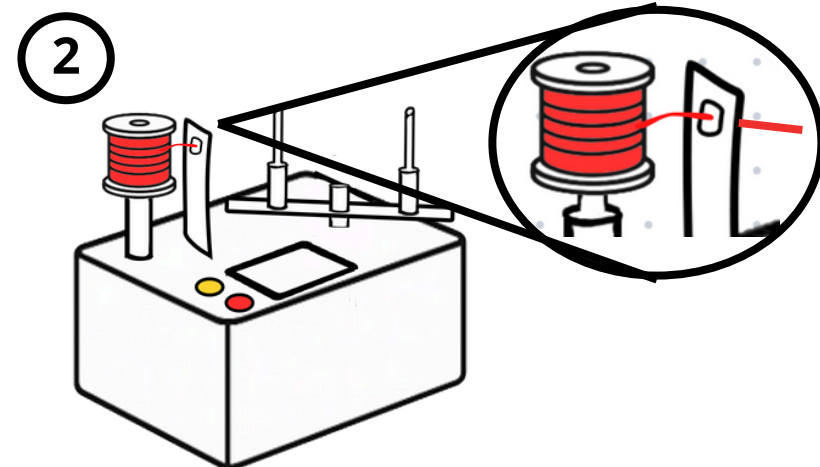
UNA VEZ QUE HAYA TERMINADO DE GIRAR, CORTAR EL HILO NO ENROSCADO, RETIRAR LA MADEJA Y PRESIONAR EL BOTÓN ROJO PARA VOLVER AL PUNTO 5.

*PARA SABER CUANTOS METROS EQUIVALE, VER LA TABLA DE EQUIVALENCIA EN LA ÚLTIMA PÁGINA .

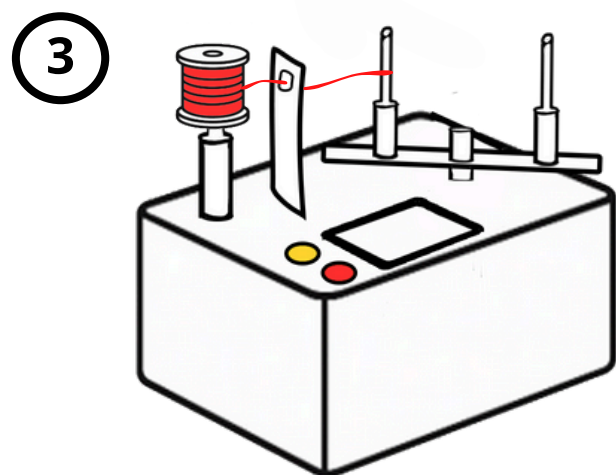
MANUAL DE USO



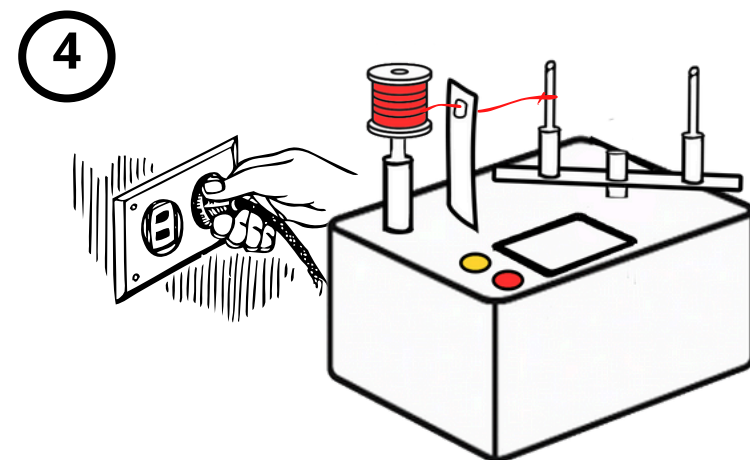
COLOCAR LA BOBINA EN EL LUGAR INDICADO.



PASAR EL HILO POR LA RANURA.



HACER UN NUDO PARA SUJETAR EL HILO EN UNO DE LOS DOS SUJETADORES DE LA BASE GIRATORIA.



CONECTAR EL DISPOSITIVO A UN TOMA CORRIENTE DE 220V.

MOTOR DC: MR06A-012003-47 (V_{nom} : 12 V, RPM: 47, I_{nom} : 0.45 A, I_o : 0.19 A)

DISPLAY: LCD1602 con modulo I2C

MICROCONTROLADOR: ATmega328P - ARDUINO UNO

DRIVER DE MOTOR: L298N

ALIMENTACIÓN: 220 - 12 V, 2 A