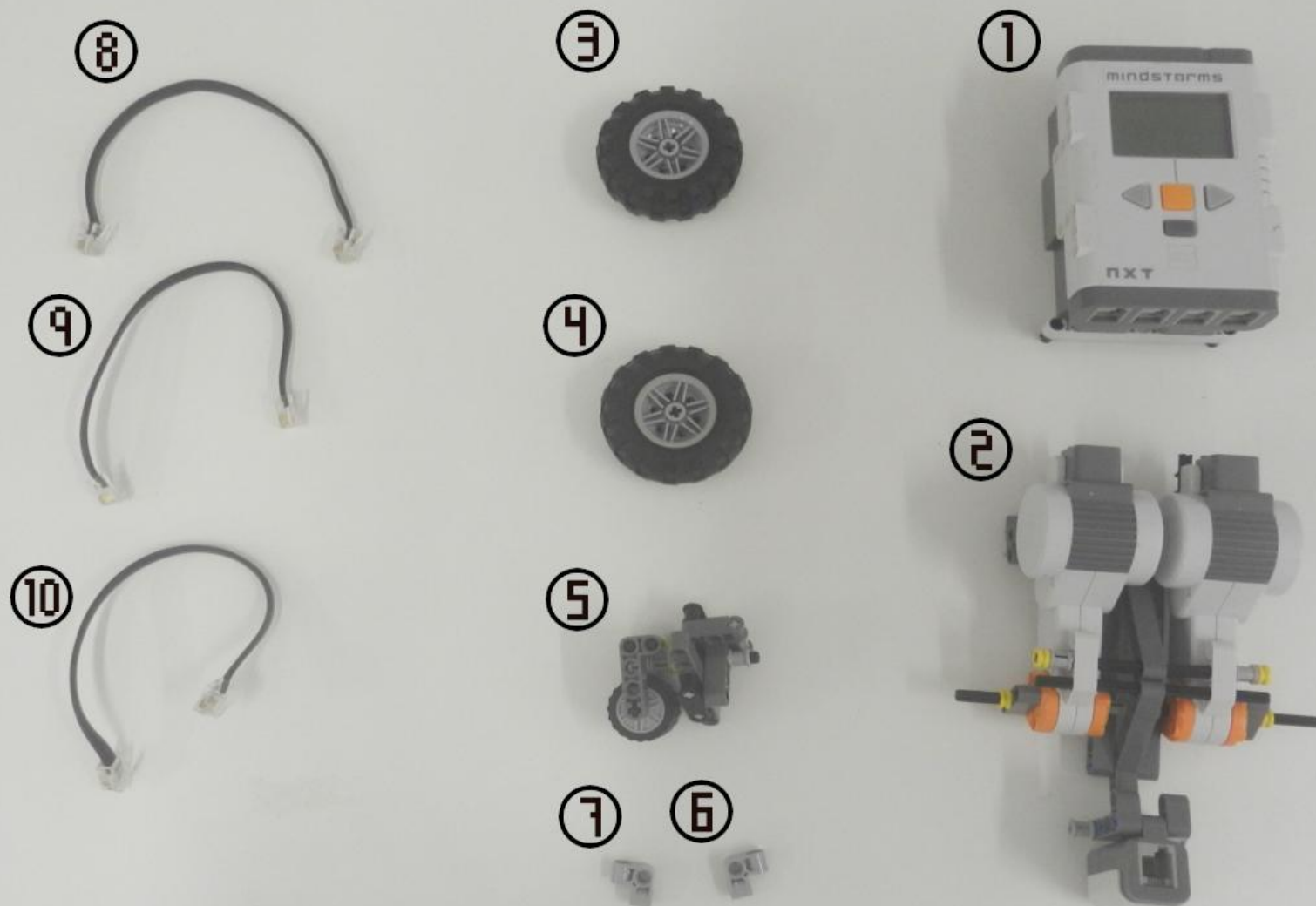




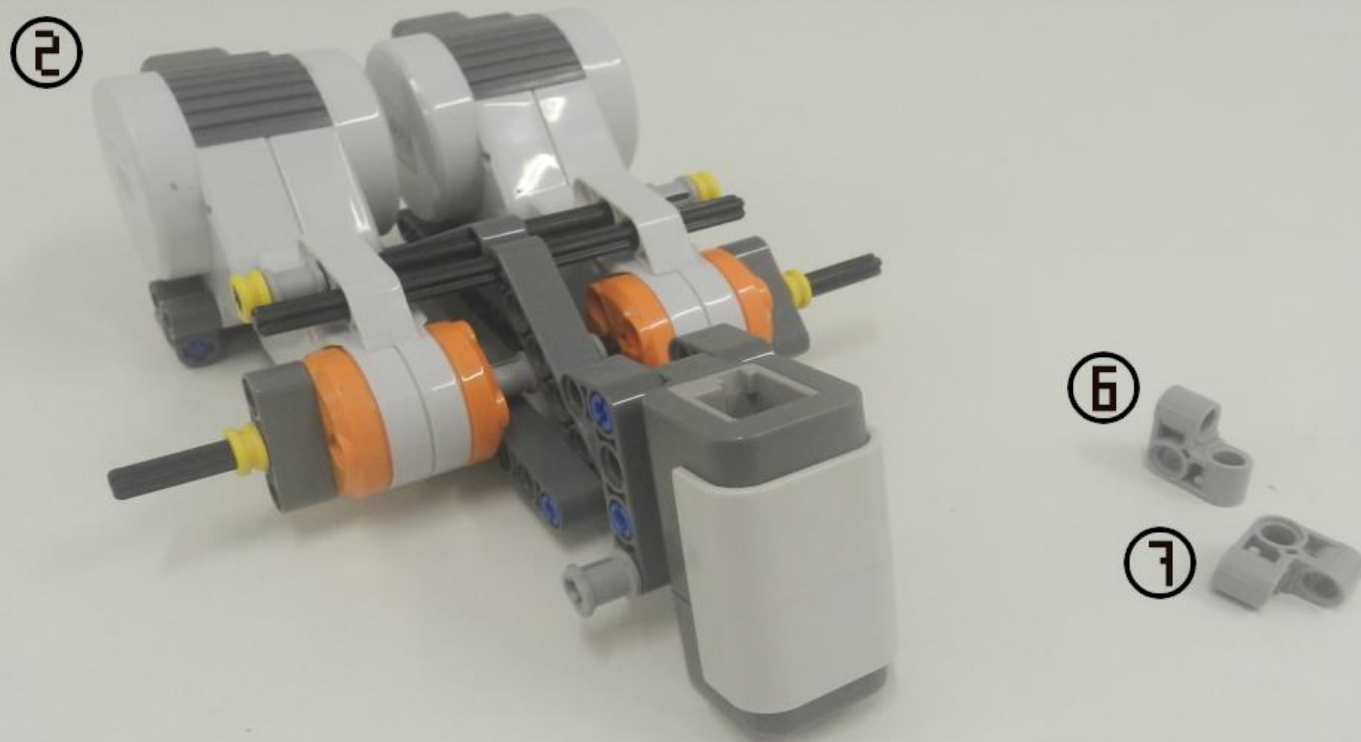
MANUAL DO ROBÔ SEGUIDOR DE SETAS



**INSTITUTO
FEDERAL**
Rio Grande do Norte

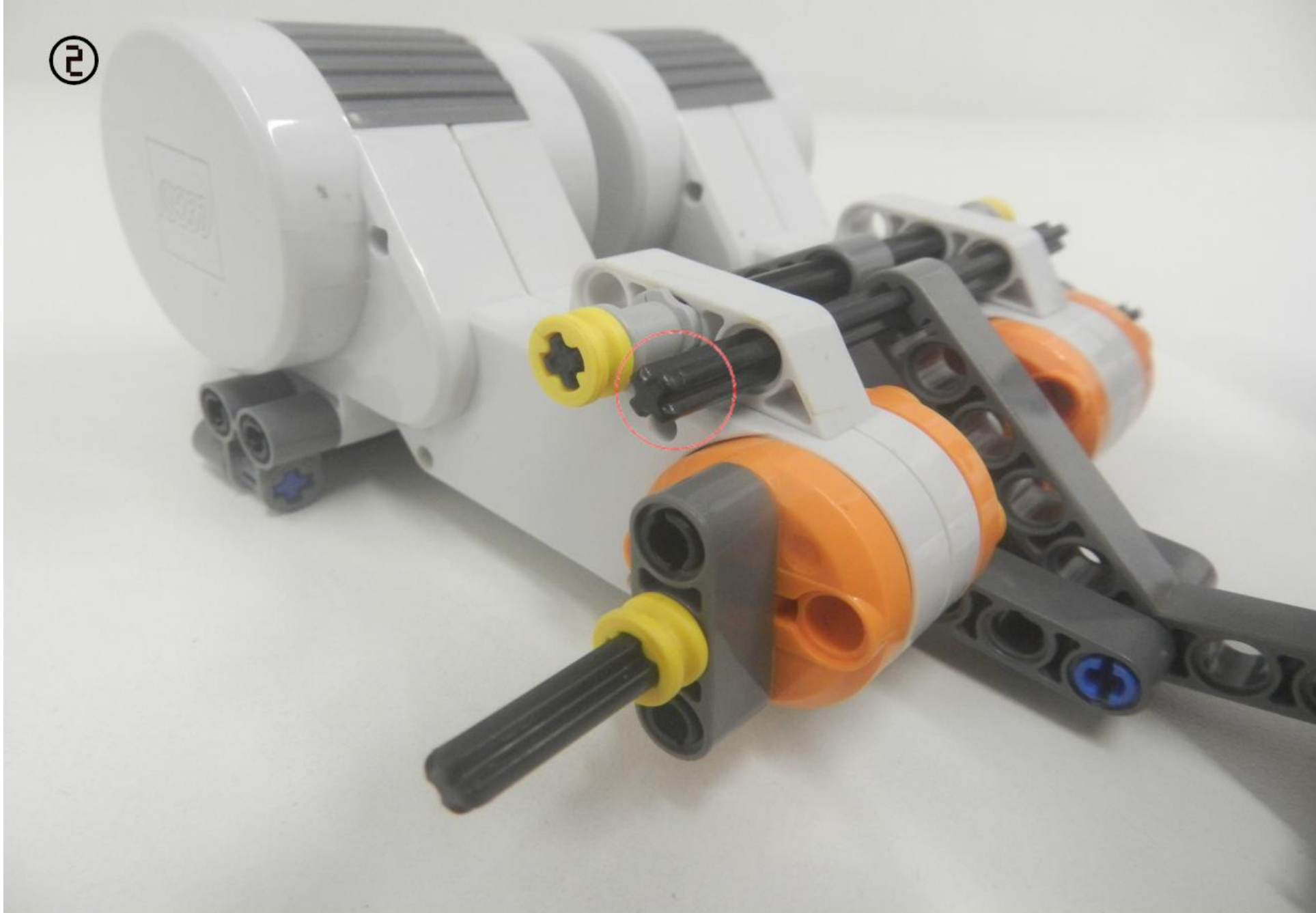


*Junte os componentes do robô da maneira representada, isso para a organização de todo o processo.

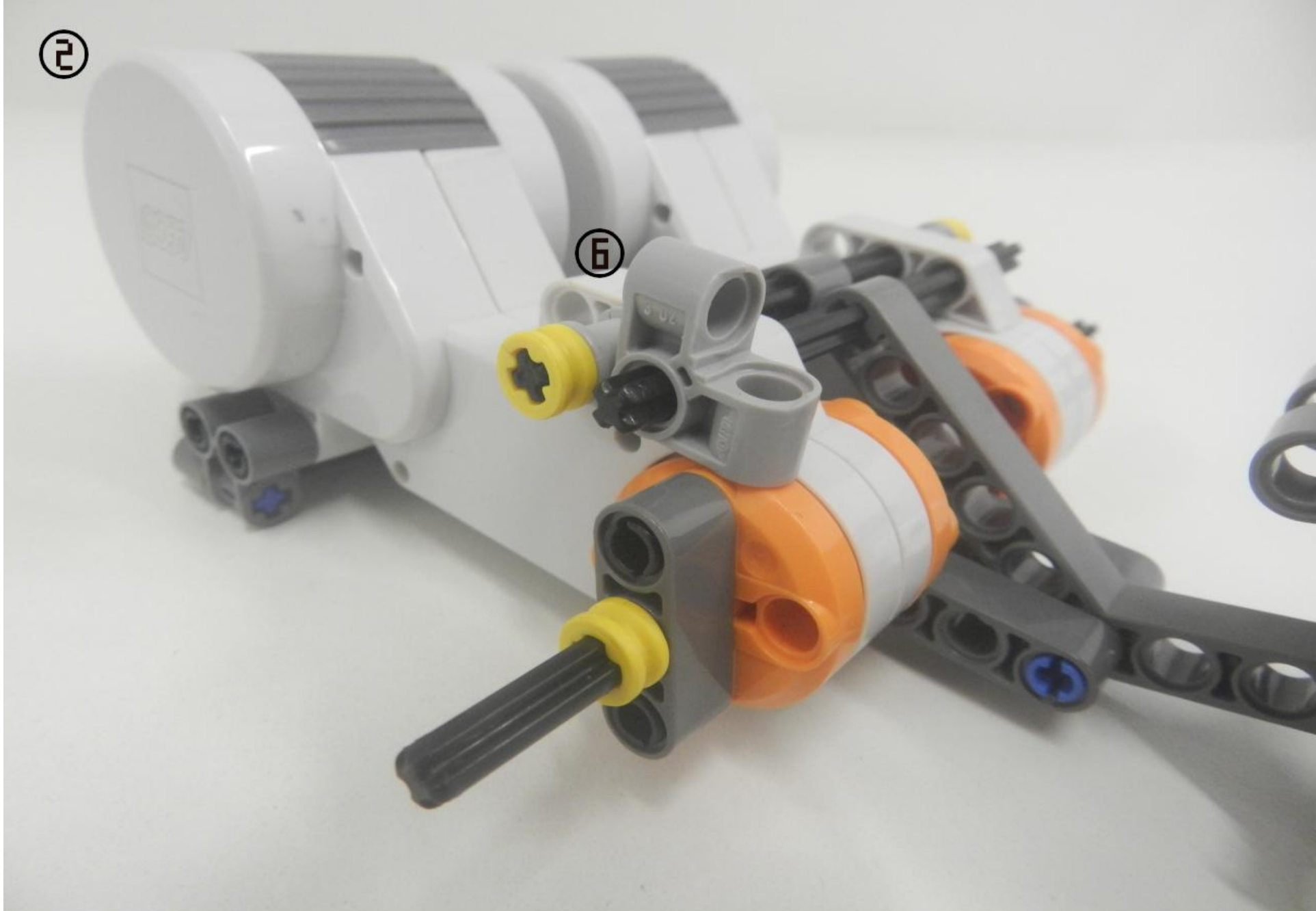


*Separe as peças 2, 6 e 7. Essas peças serão utilizadas nos passos seguintes.

②

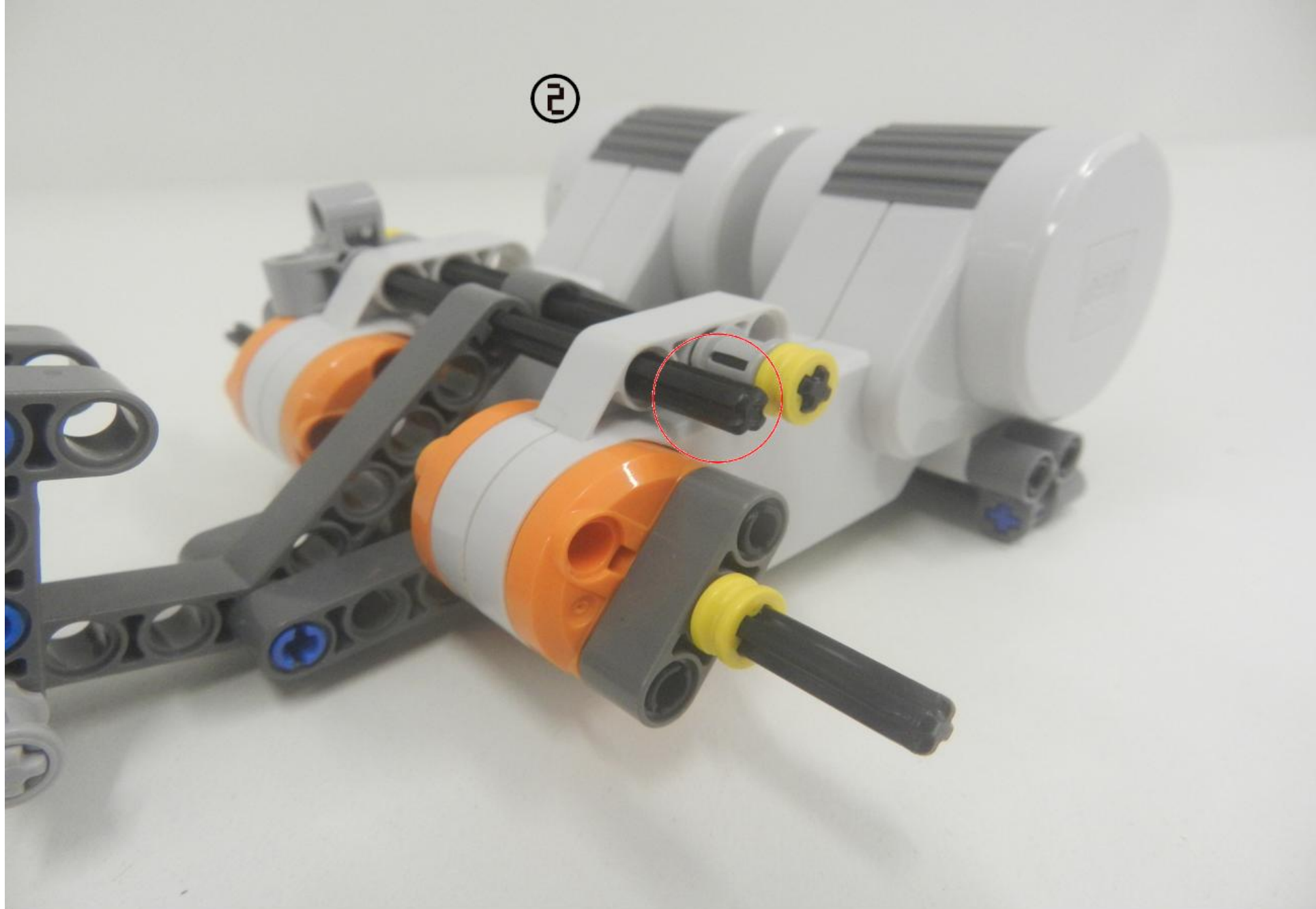


*Observe o tipo de encaixe que será utilizado na peça 2 para segurar os outros itens.

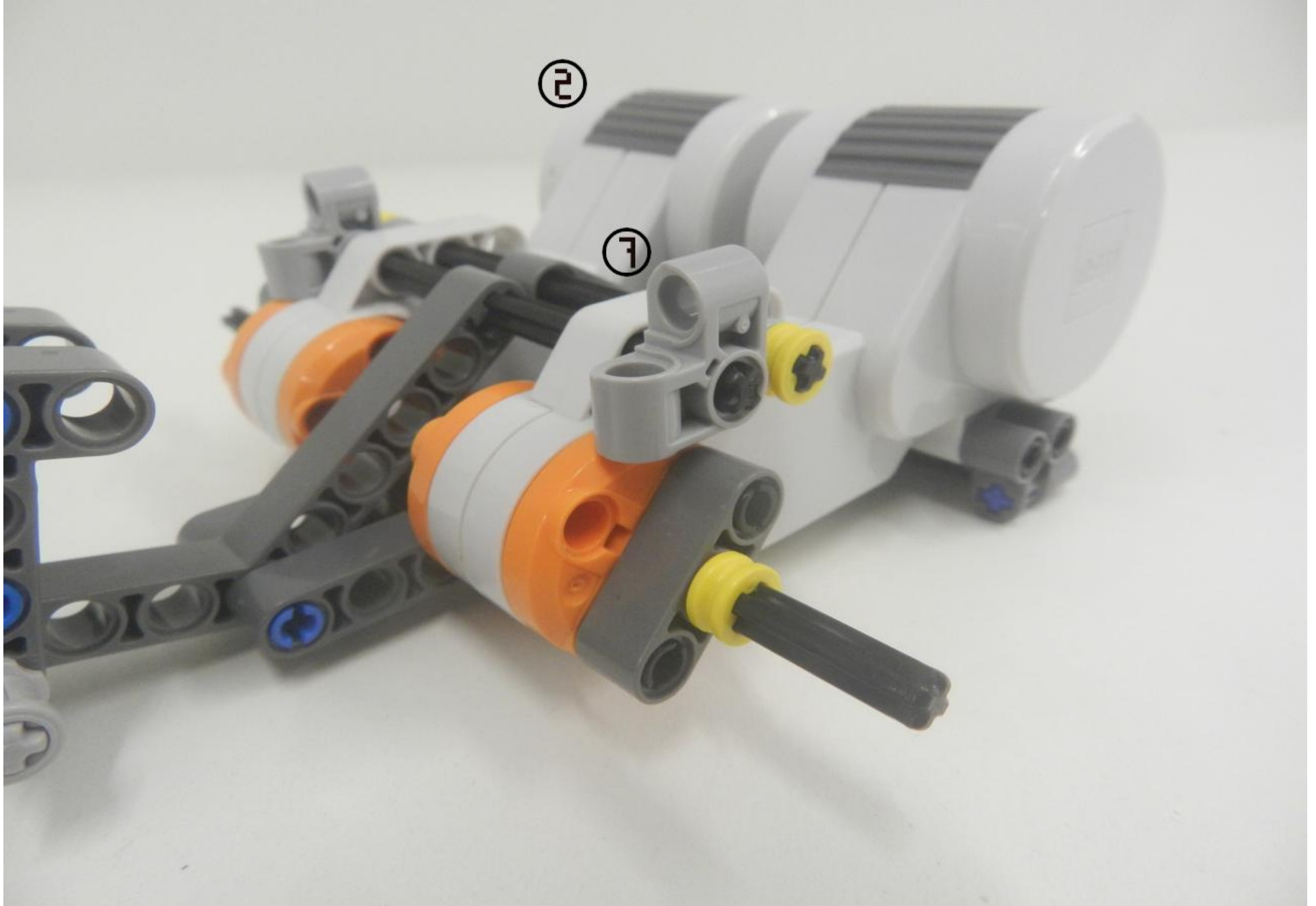


*Encaixe a peça 6 no pino da peça 2 que anteriormente foi mostrado,

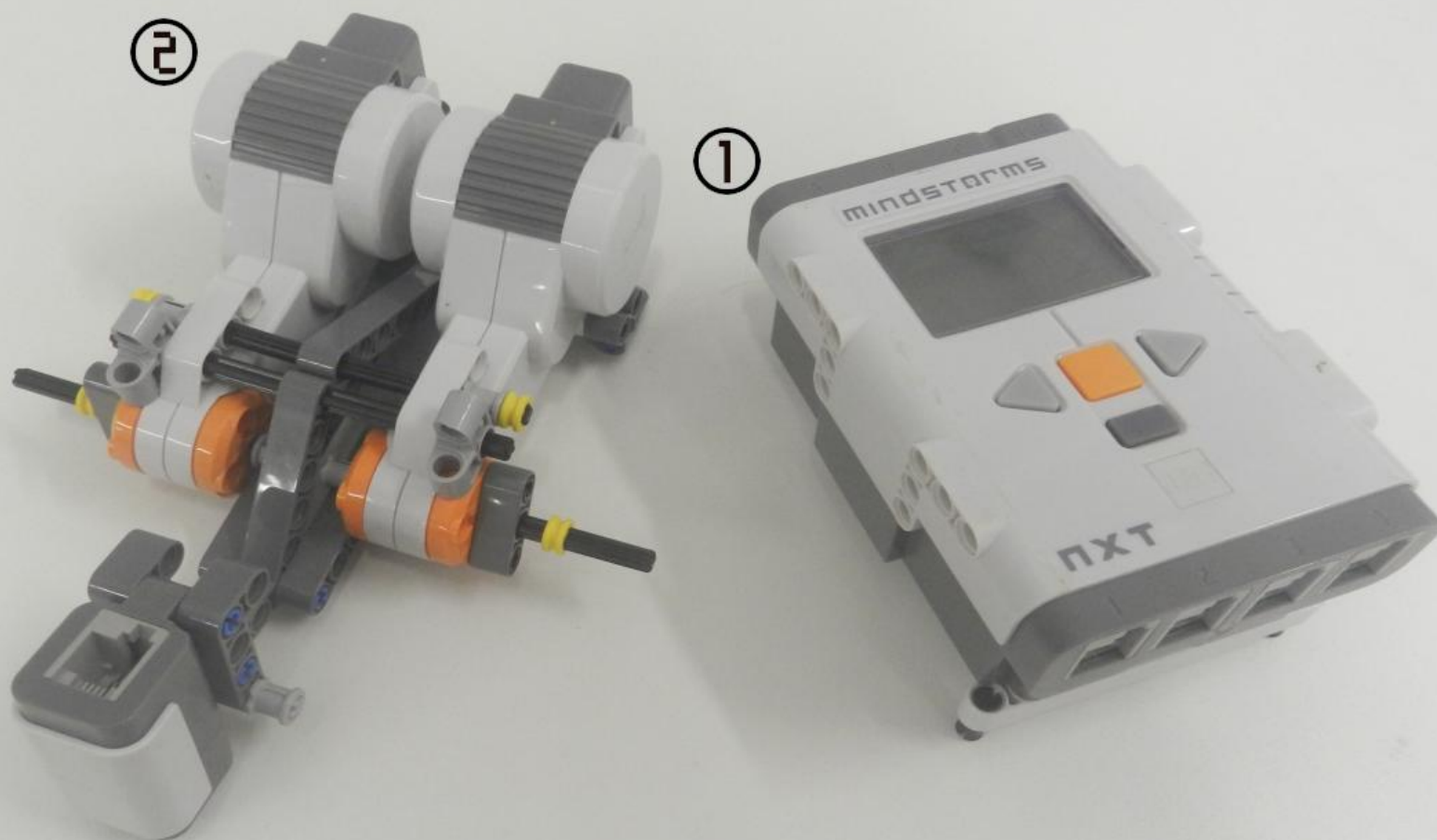
②



*Gire o robô até chegar ao lado oposto do pino que foi utilizado na última etapa. Observe que este lado possui um encaixe semelhante ao do seu lado oposto.



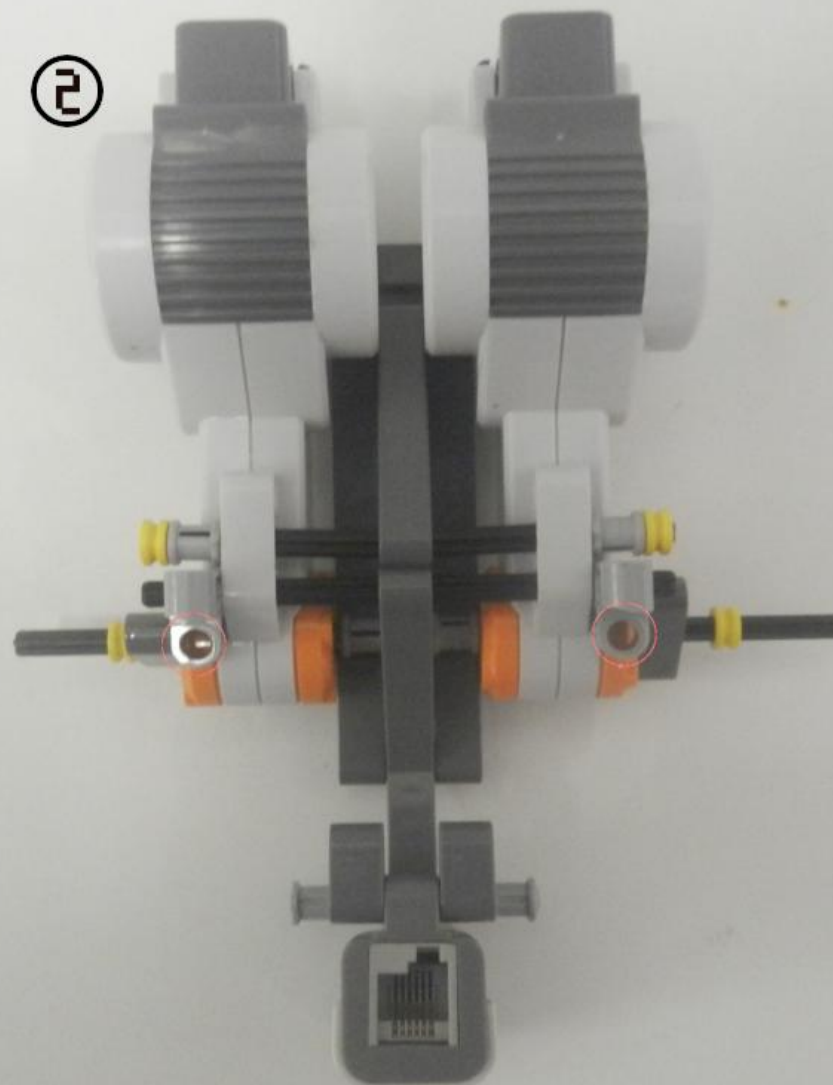
*Da forma ilustrada, conecte o item 7 no item 2.



*Agora, separe os itens 1(micro-processador) e 2(chassi).



*Gire o objeto 1 e observe a presença de dois pinos nos dois extremos do bloco.



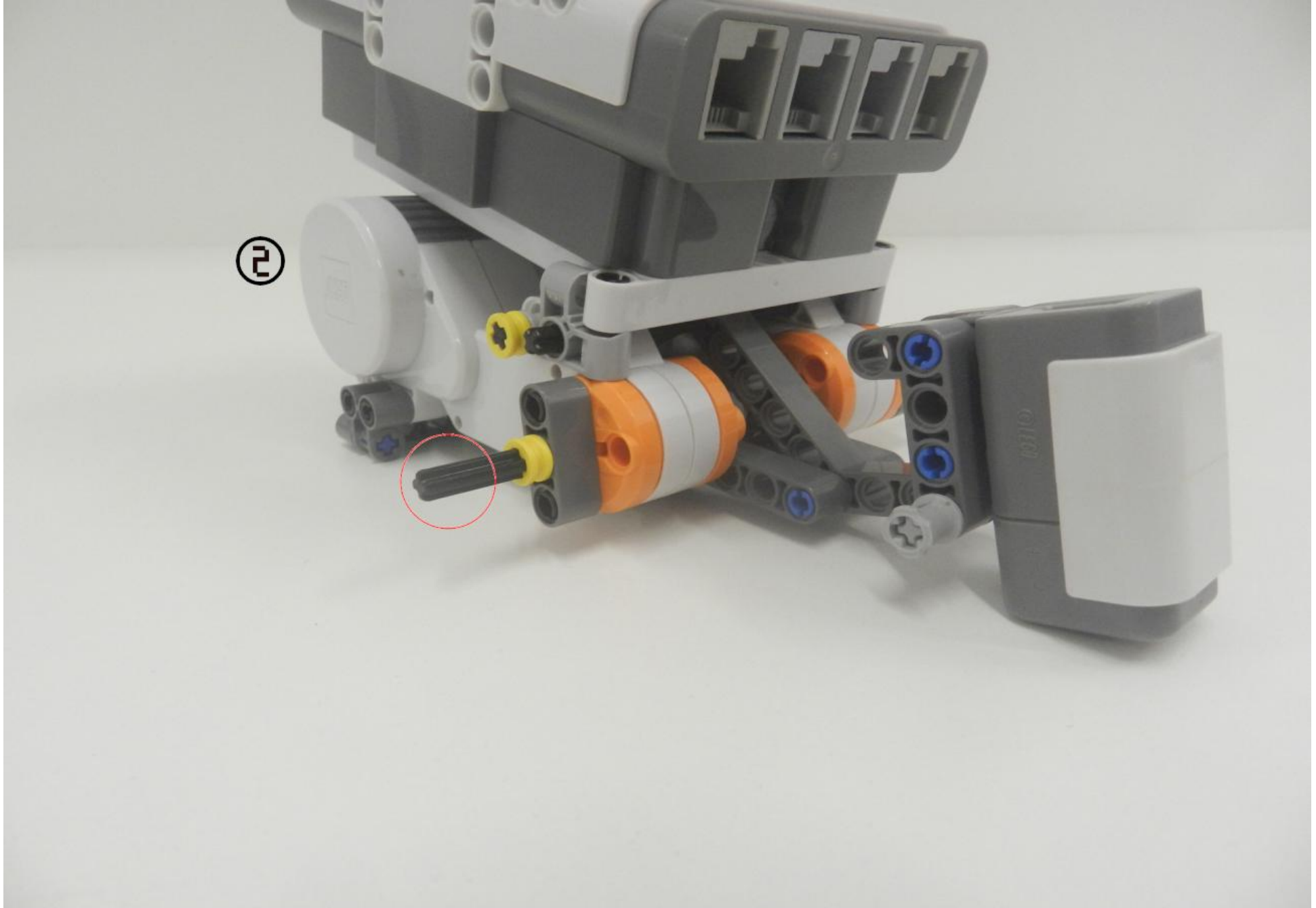
*Observe no item 2 a existência de dois buracos de encaixe.



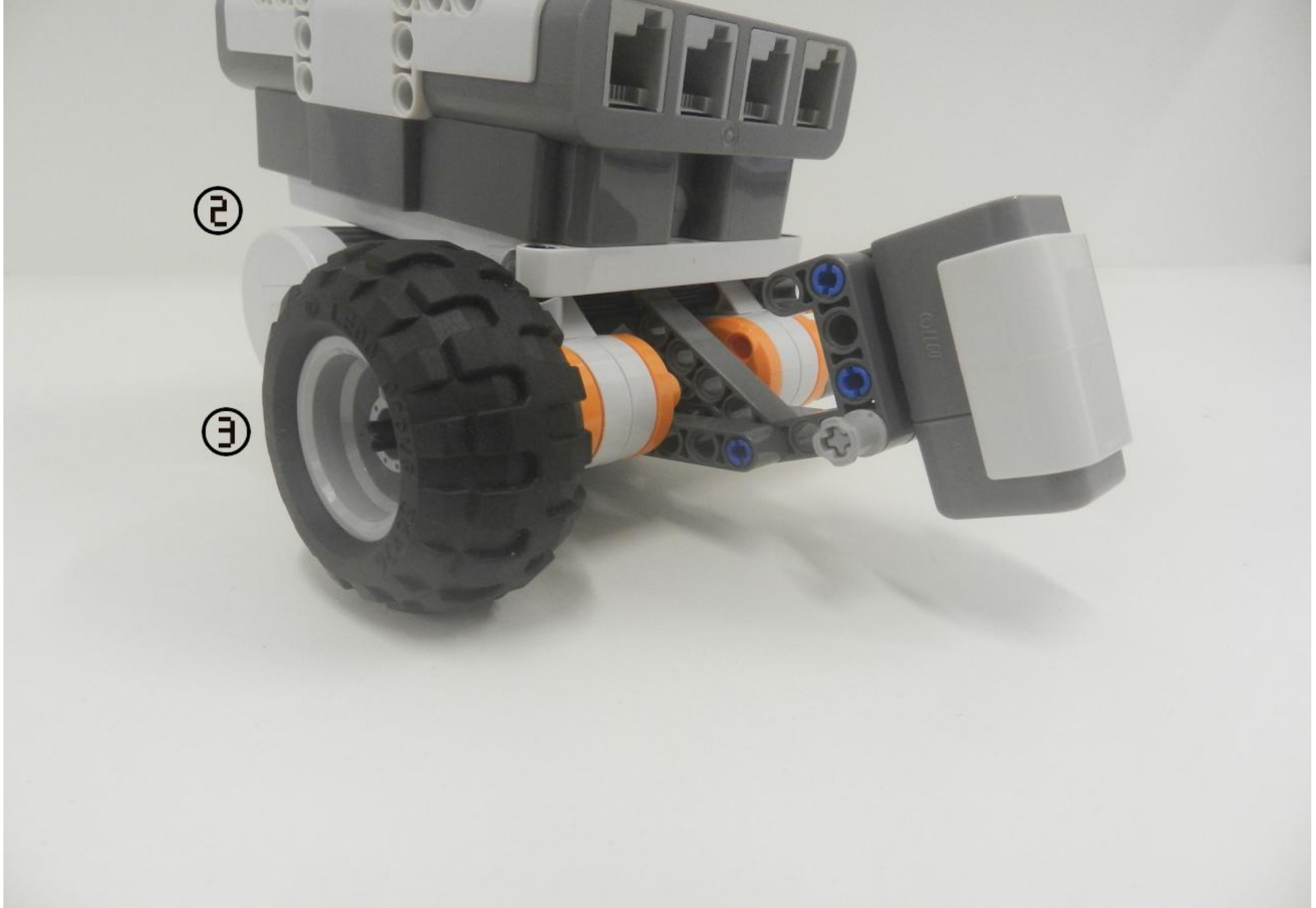
*Ao final do processo, o robô ficará semelhante a o ilustrado na imagem.



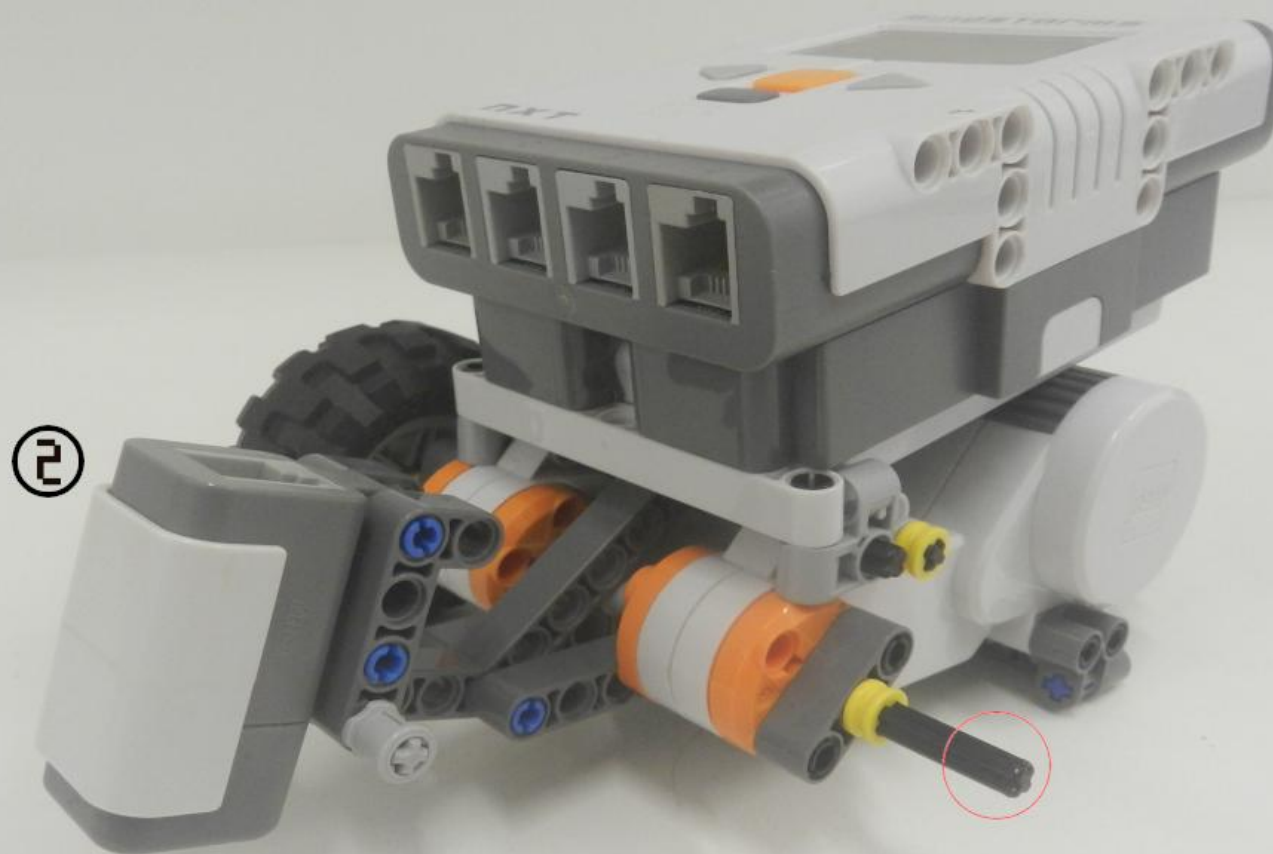
*Serão agora utilizados os itens 2, 3 e 4. respectivamente o chassi e as duas rodas traseiras.



*Observe a peça que será utilizada no próximo passo.



*Encaixe o objeto 3 na peça anteriormente observada.



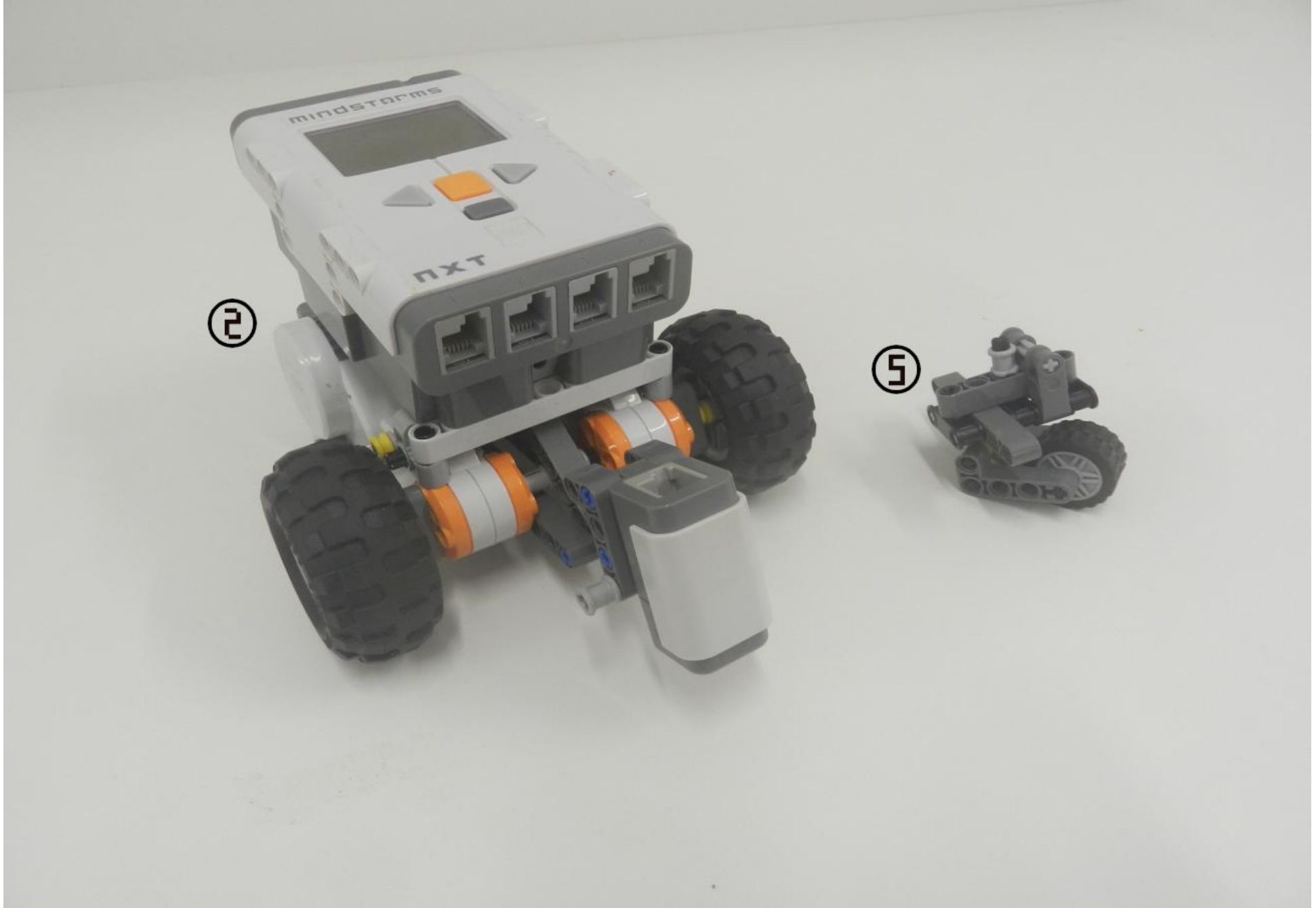
*Gire o robô e observe, agora, o encaixe do motor oposto.



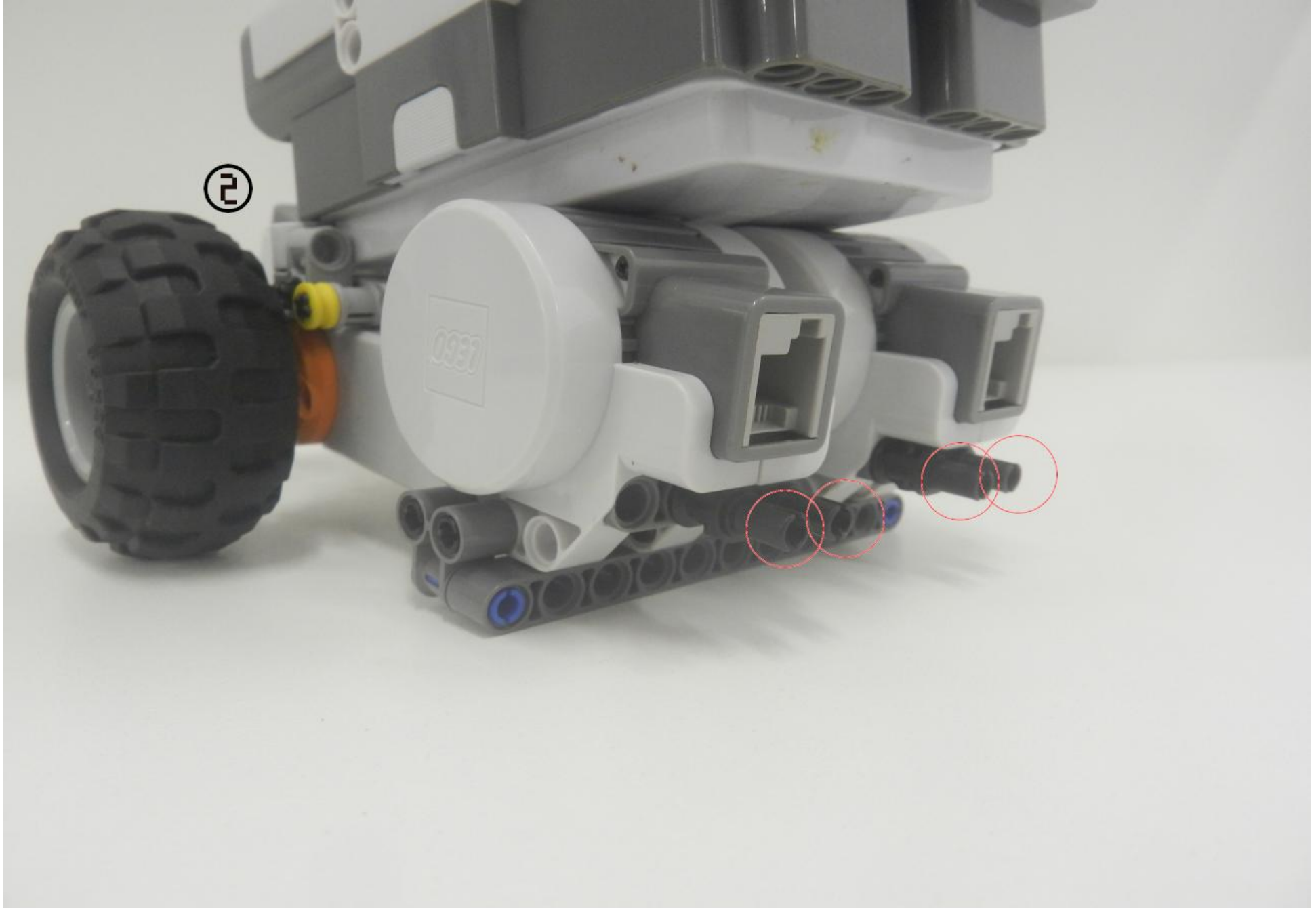
*Encaixe o objeto 4 no ponto que estava sendo observado.



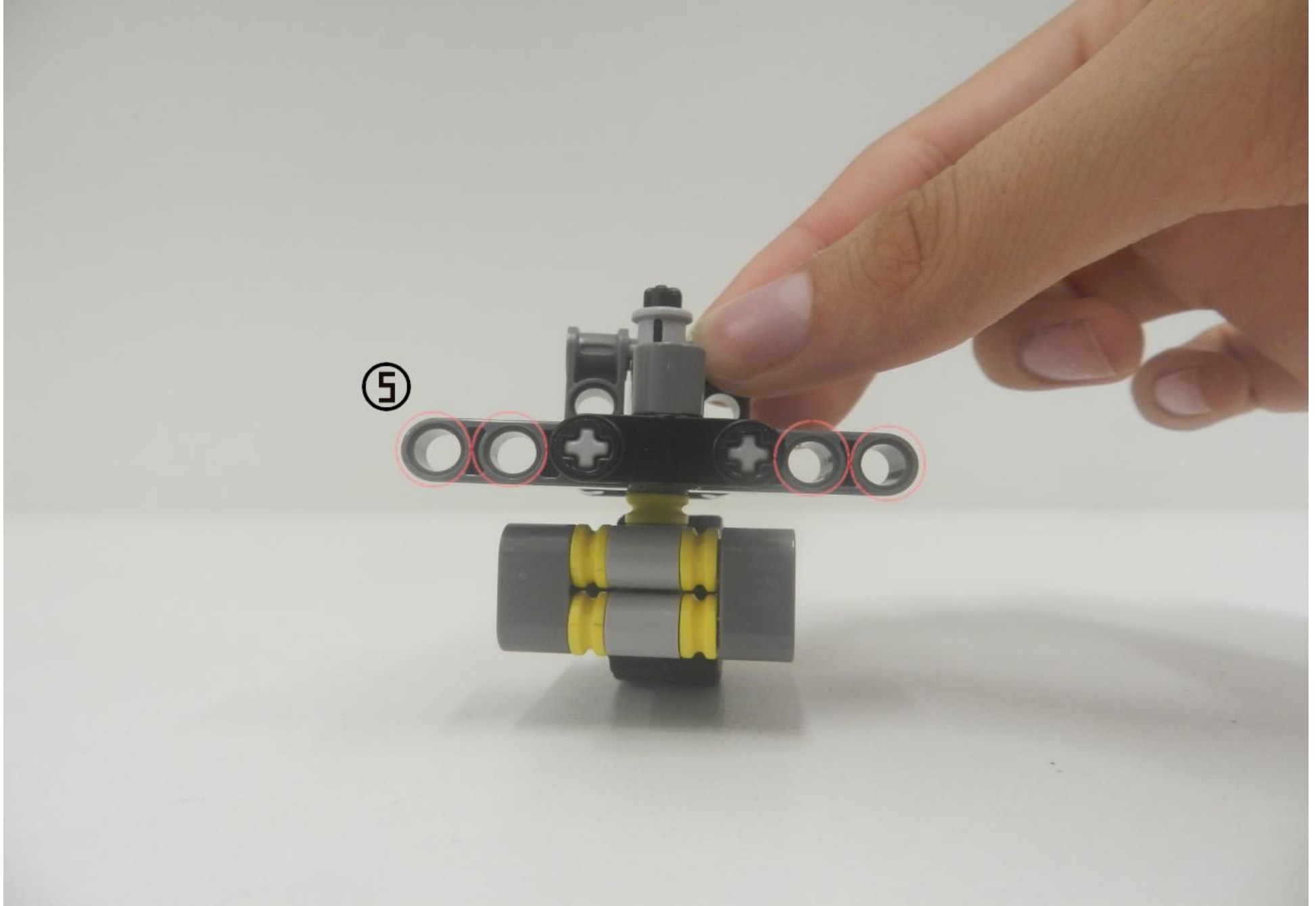
*Ao final do processo, este será o resultado.



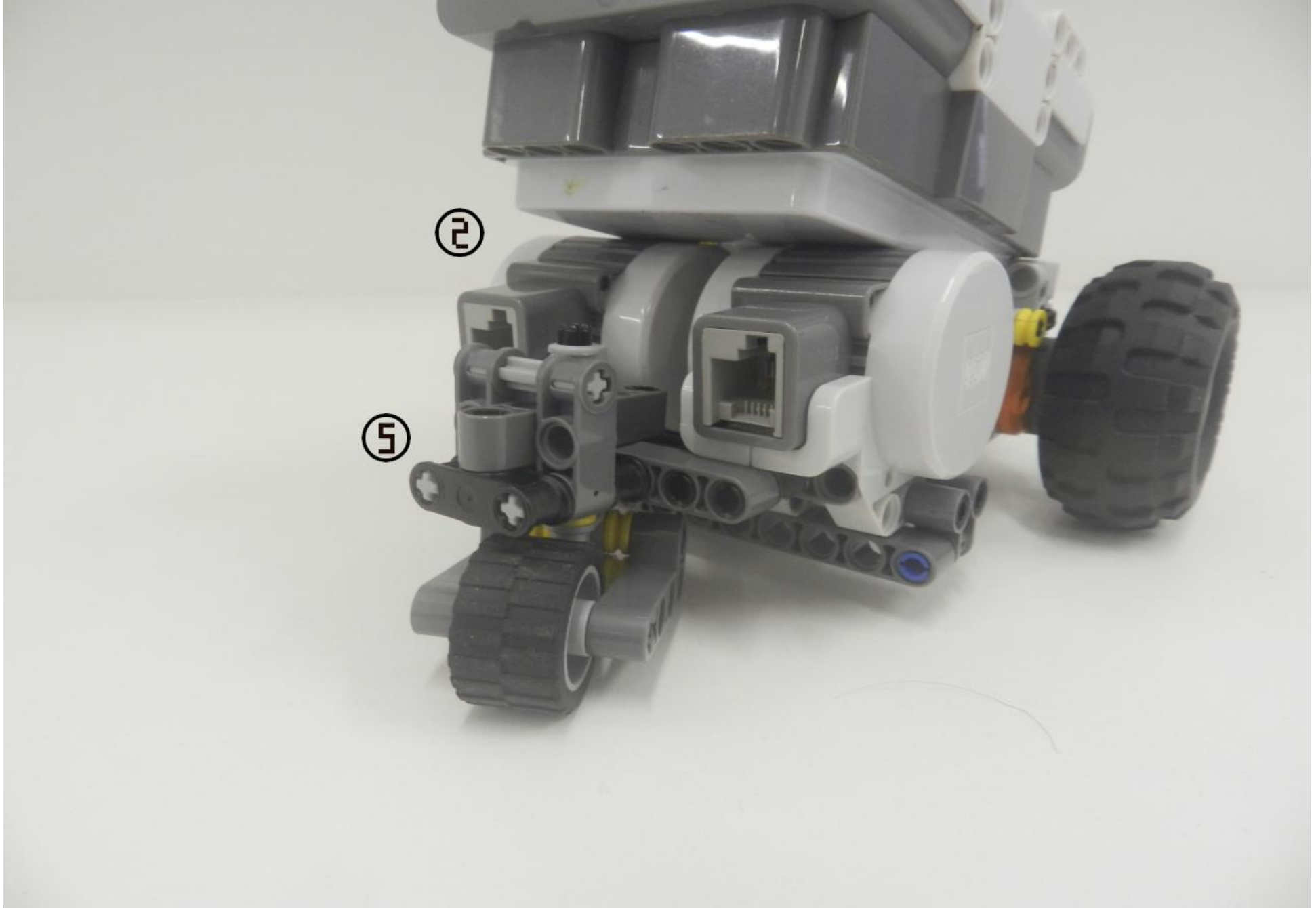
*Para os próximos passos, separe os itens 2 e 5.



*Gire o robô e observe atentamente os quatros pinos de encaixe.



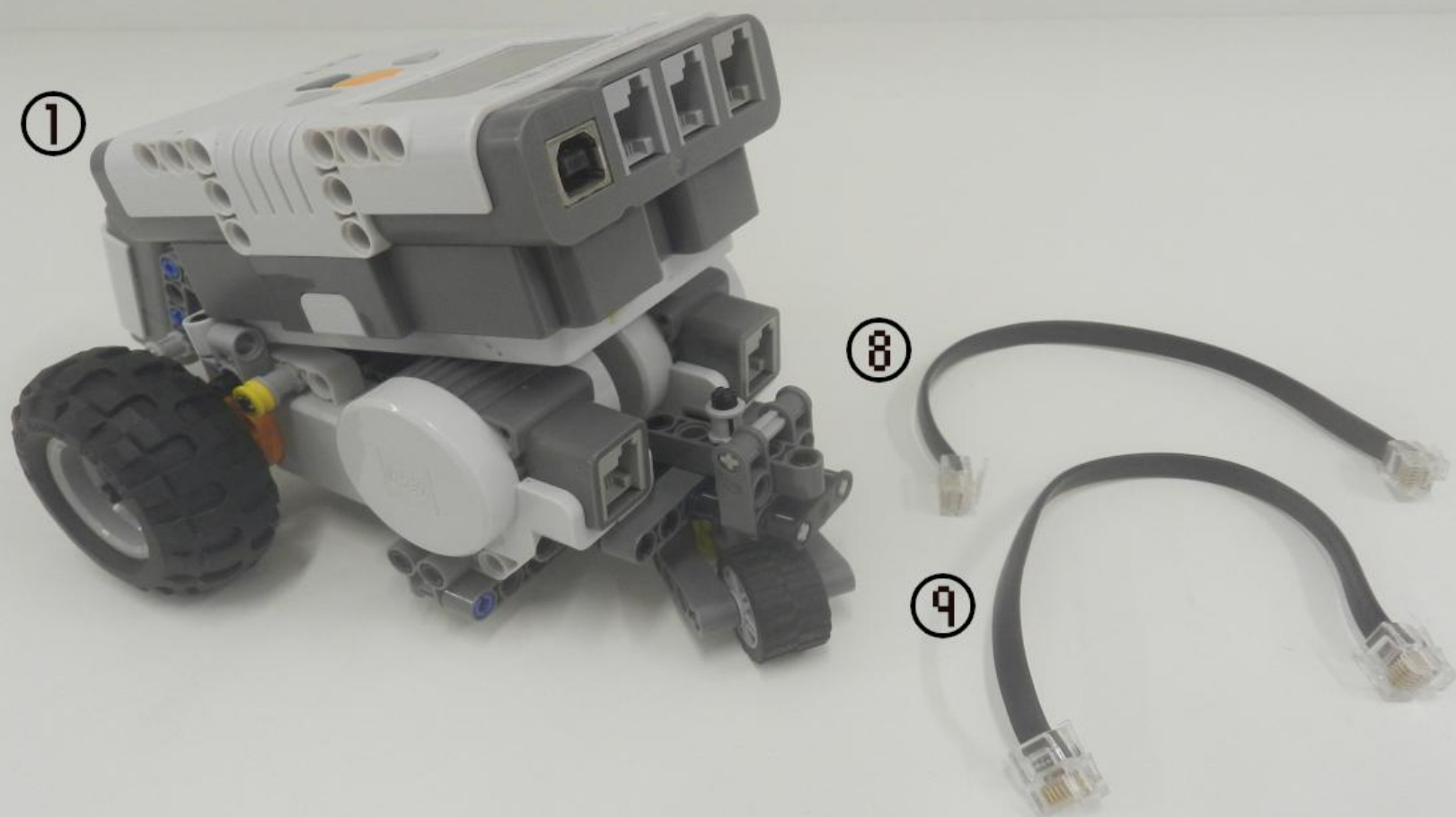
*Observe os buracos de encaixe no item 5.



*Encaixe os quatro pinos do item 2 nos quatro buracos do item 5.

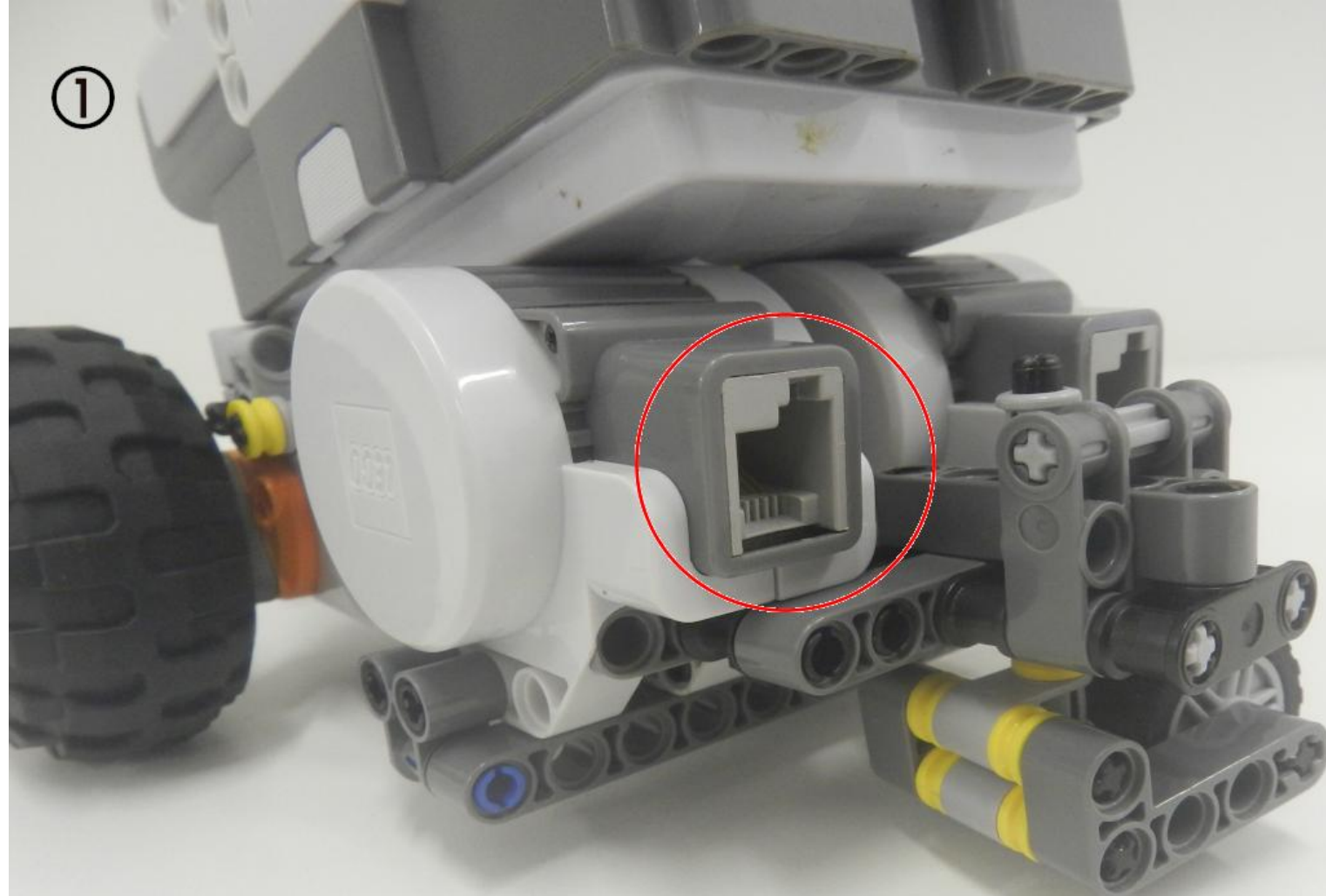


*No final deste processo, o robô deve está com essa aparência.

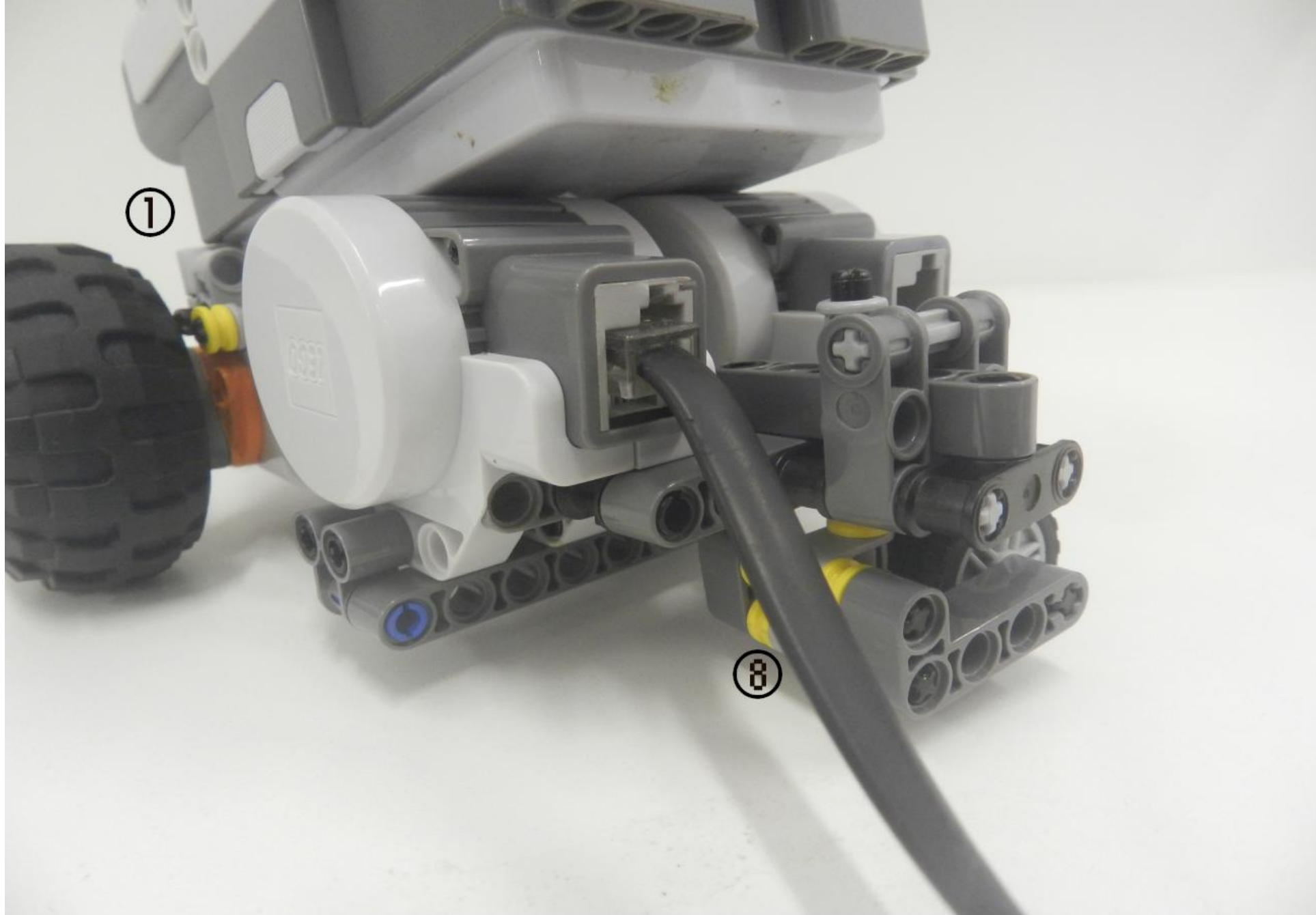


*Neste passo, será utilizado a parte já feita do robô e os cabos 8 e 9.

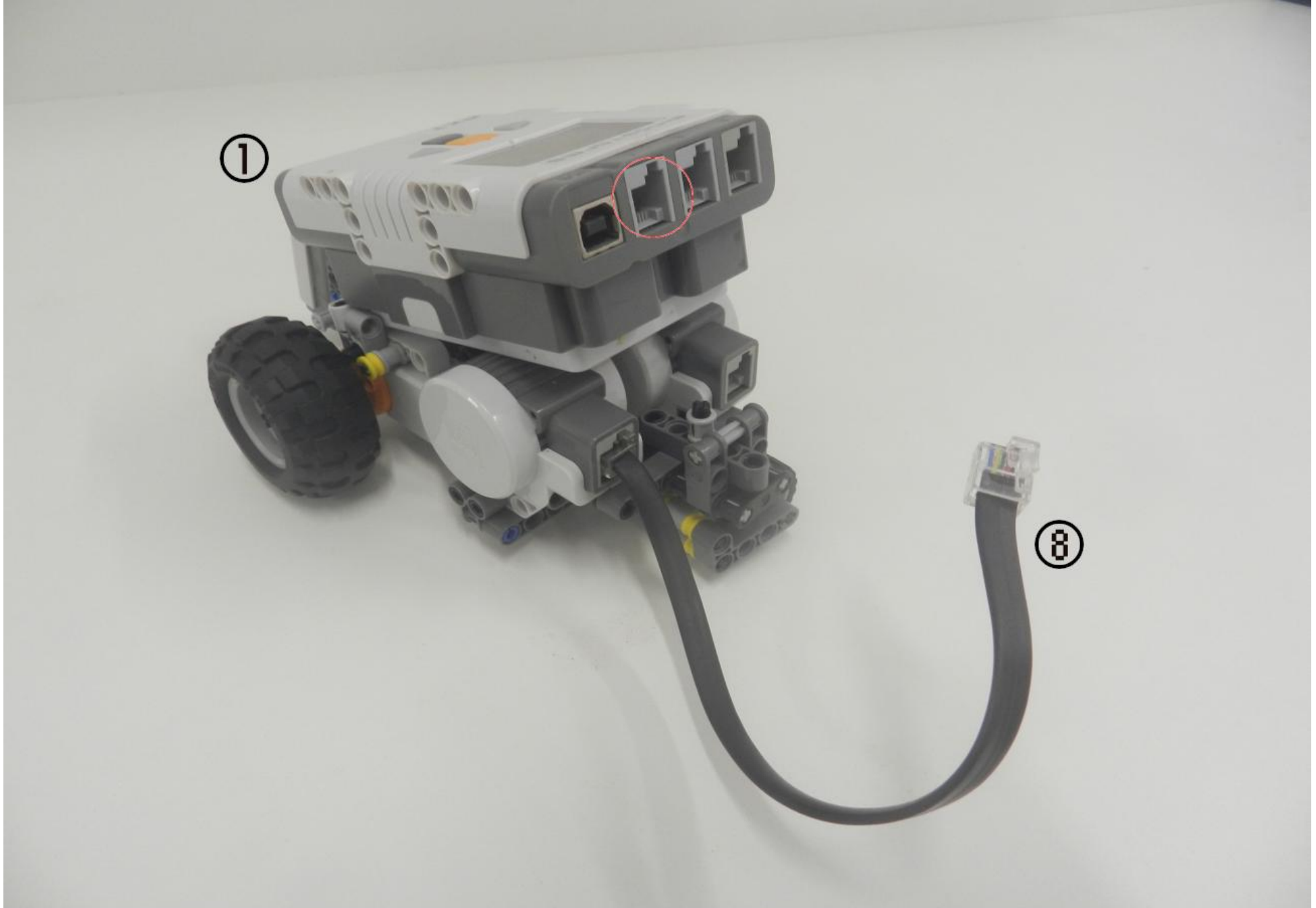
①



*Observe o padrão de entrada do cabo que será utilizado.



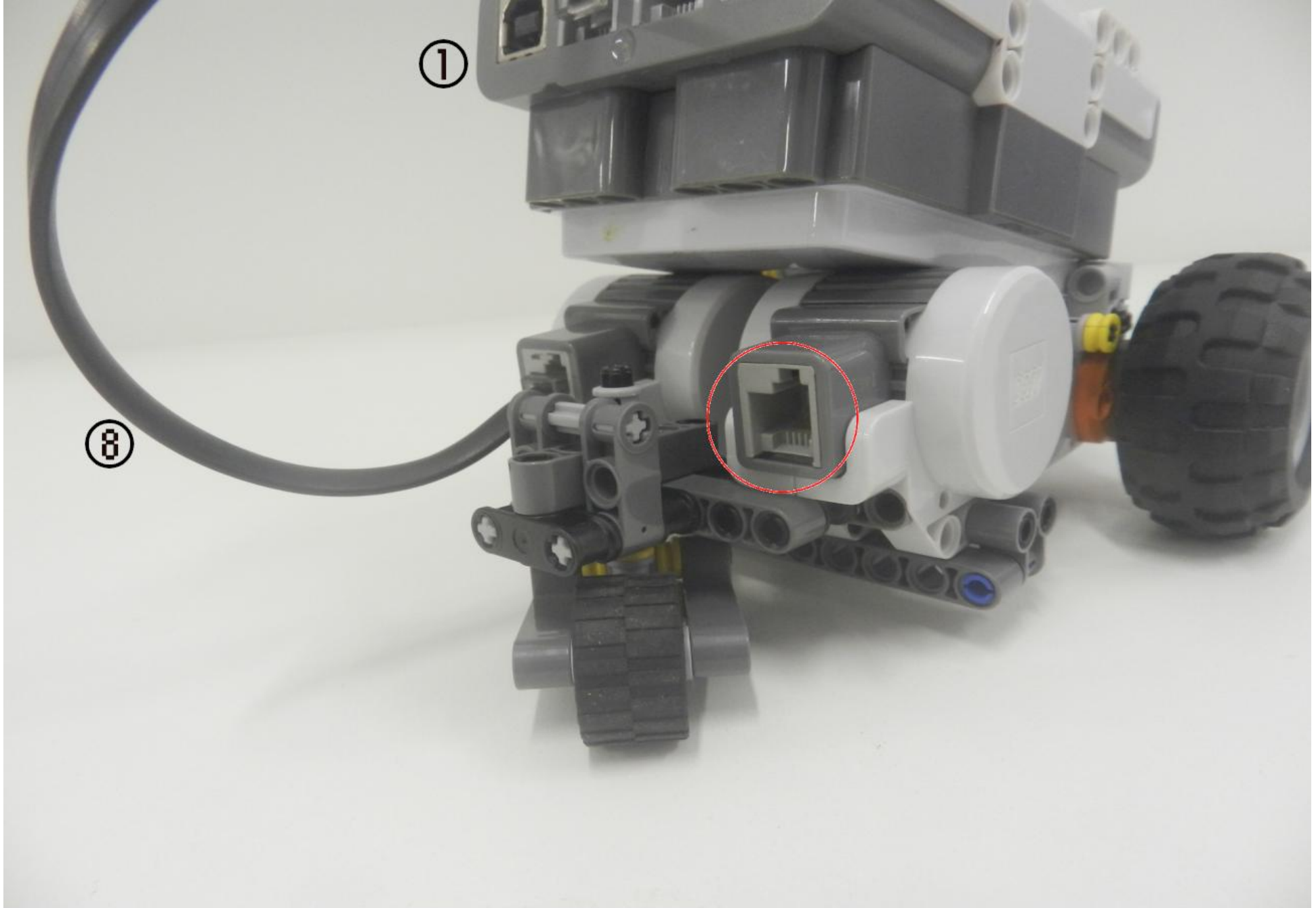
*Conecte o cabo 8 na entrada do motor esquerdo.



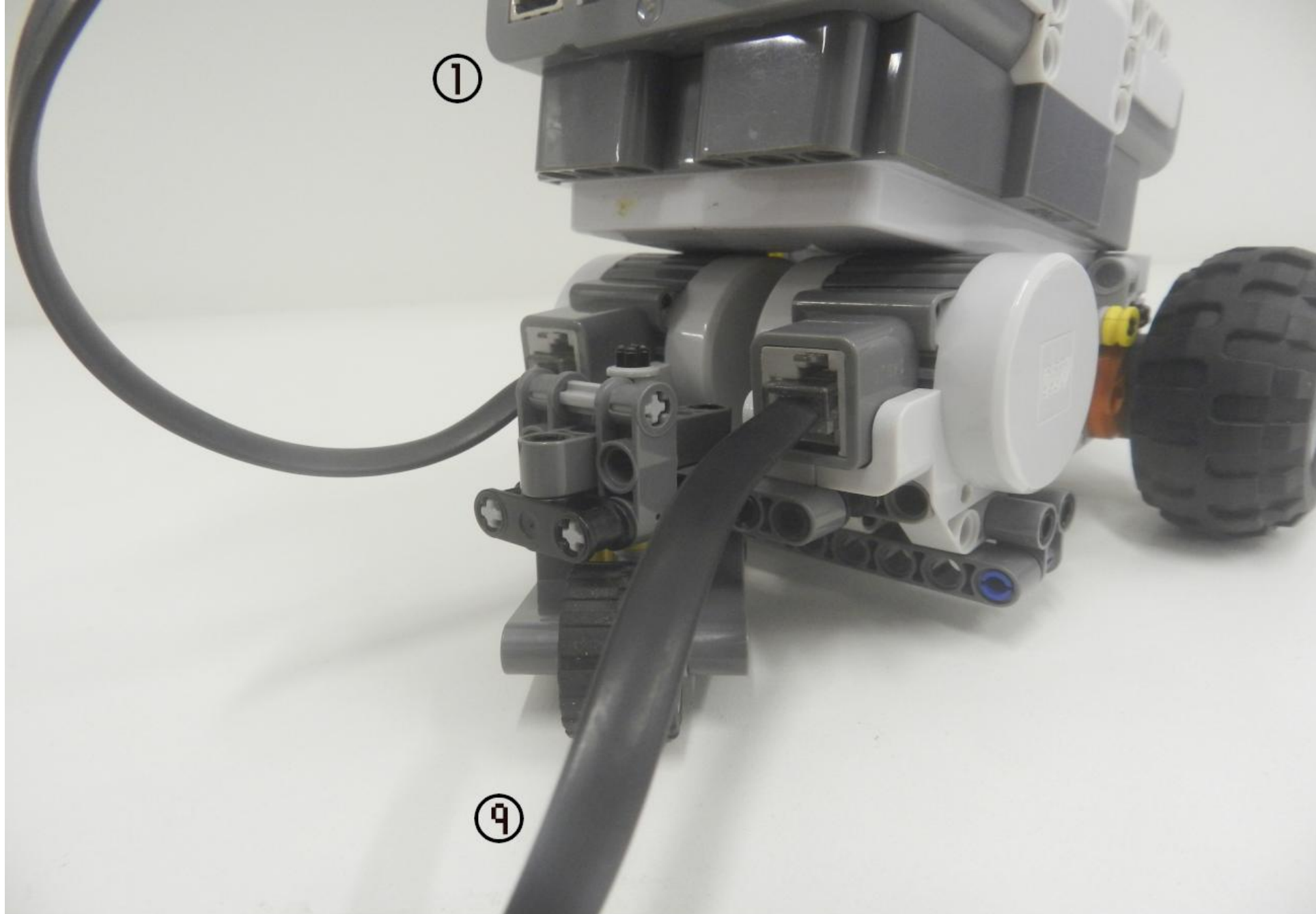
*Na parte superior do item 1 observe uma tomada semelhante a que já foi vista anteriormente no motor.



*Conecte o cabo 8 na porta indicada do micro-
processador.



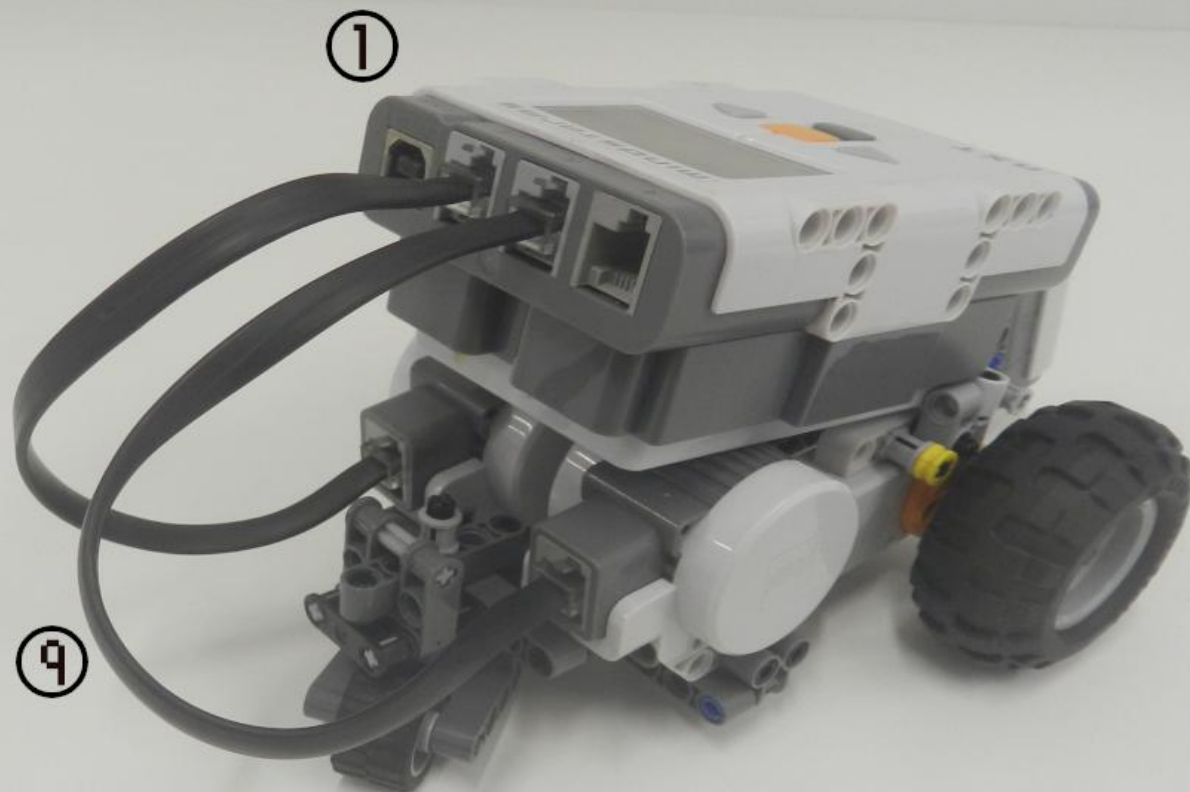
*Observe uma entrada semelhante as outras já vistas, no motor posicionado a sua direita.



*Conecte o cabo 9 na entrada do segundo motor.



*Após o último passo, o robô ficará semelhante ao da imagem. Observe a segunda entrada do robô para o próximo passo.



*Conecte o cabo 9 na porta anteriormente indicada.



*Para o próximo passo, utilize os objetos 1 e 10.



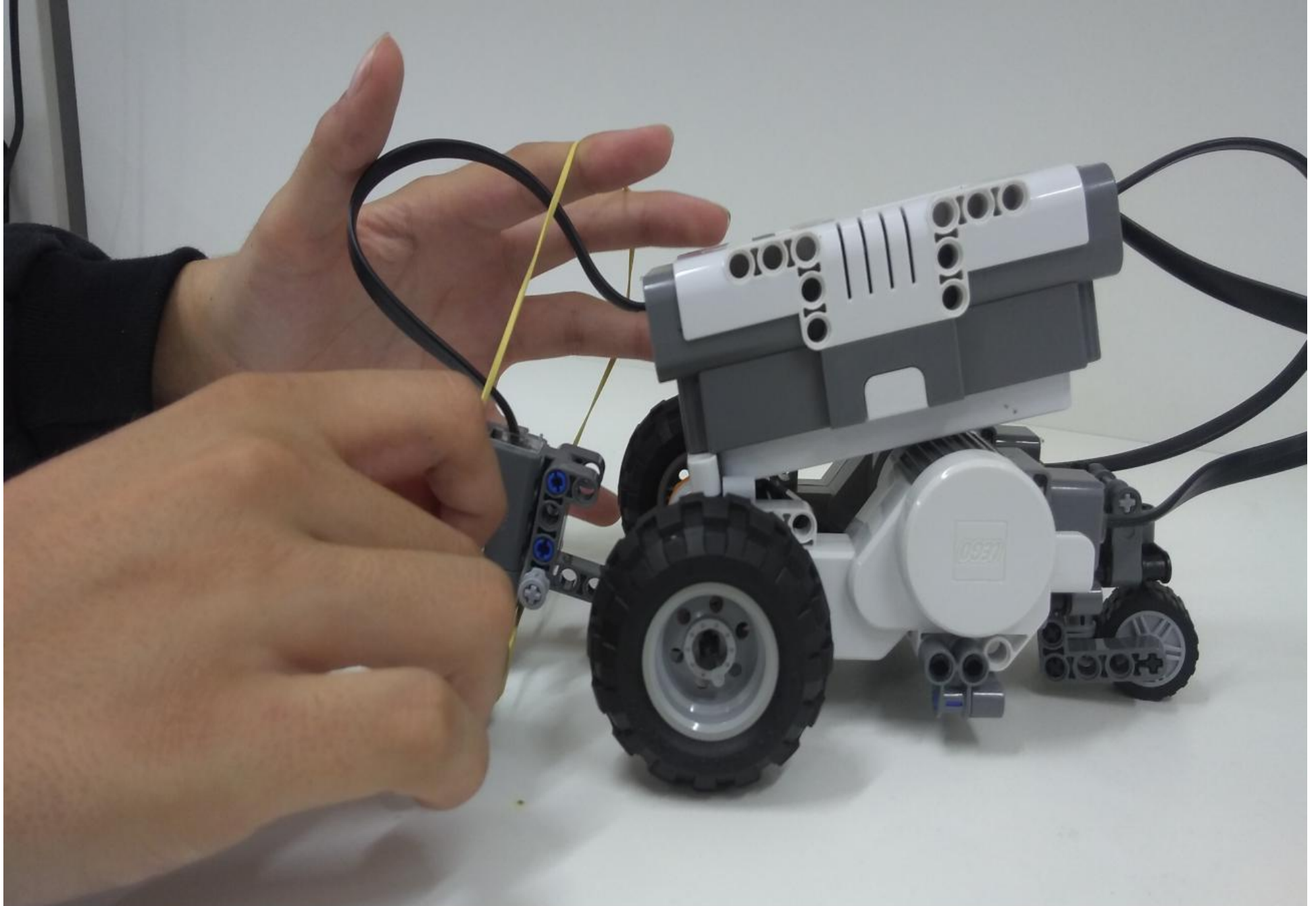
*Observe as duas conexões que serão utilizadas nos próximos passos.



*Conecte o cabo 10 no sensor de cor e no microprocessador.



*Para que seu robô seguidor fique mais seguro, sem riscos de se dividir, coloque algumas ligas. usaremos esse material nos próximos passos.



*Adicione o primeiro elástico.



*Posicione o elástico de forma semelhante.



*Coloque o segundo elástico no robô.



*Posicione o segundo elástico semelhante ao ilustrado na imagem. E, finalmente, seu robô está PRONTO!



MANUAL DO ROBÔ SEGUIDOR DE SETAS



**INSTITUTO
FEDERAL**
Rio Grande do Norte