
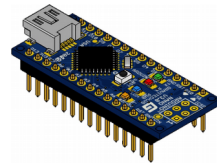


Montaxe e posta en marcha do Escornabot como ferramenta metodolóxica.

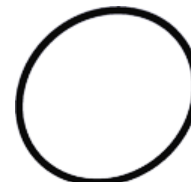
- Inventario de compoñentes

- Bolsa (pequena):

- Arduino Nano.
 - Dúas (2) xuntas tóricas.
 - Cinco (5) botóns.
 - Bola de aceiro.
 - Trece (15) parafusos.
 - Dúas (2) porcas. 
 - Dúas (2) pegatas .



Arduino Nano

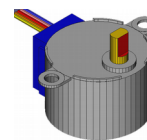


xunta tórica



- Bolsa (grande).

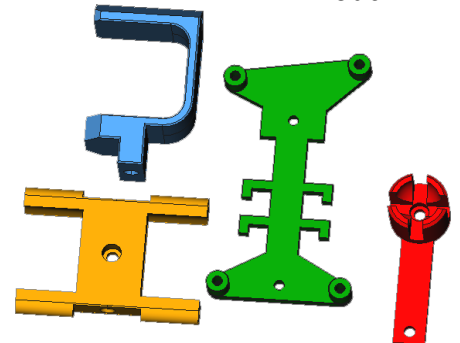
- Dous (2) motores pap.
 - Dúas (2) rodas.
 - **Soporte para os motores.**
 - **Soporte batería.**
 - **Soporte bola tola.**
 - **Soporte circuíto impreso.**
 - Porta baterías.
 - Circuíto impreso (premontado).
 - Catro Baterías AA



Motor

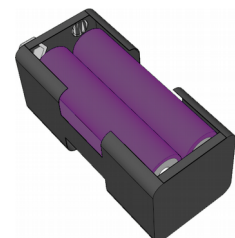


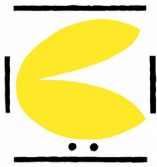
Roda



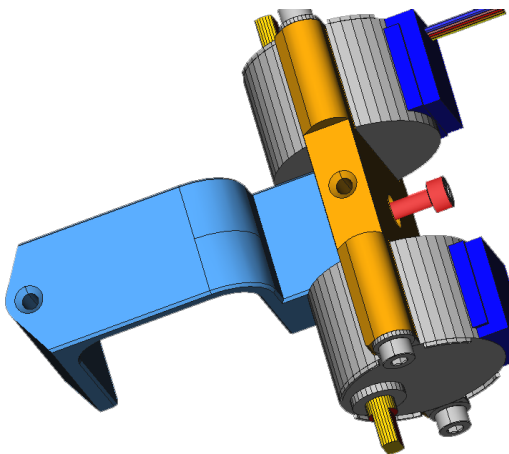
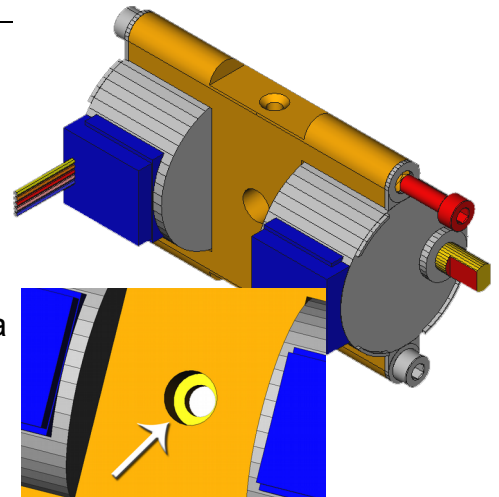
- Ferramentas precisas.

- Desaparafusador philips nº1
 - Desaparafusador plano 2,5 a 3 mm
 - Soldador tipo lapis (só en caso necesario).

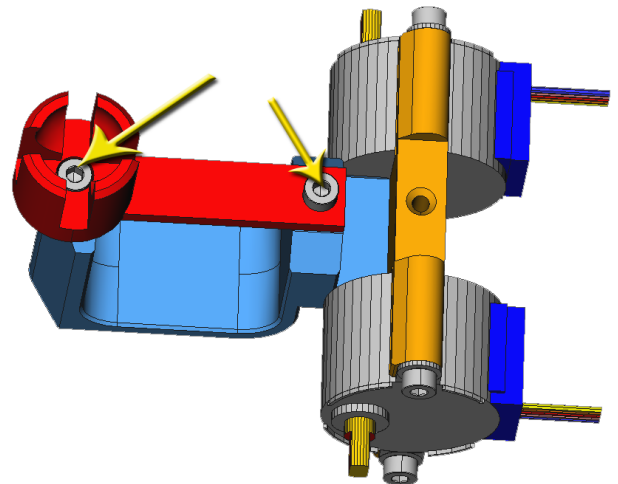




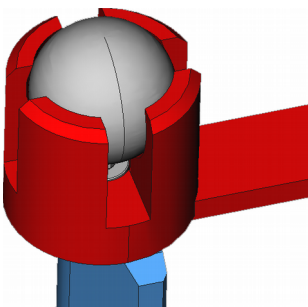
- Montaxe.
 - Montar os motores no seu soporte.:
 - Precisamos catro (4) parafusos.
 - Prestaremos atención a hora de orientar a peza cara diante (fixarémonos no espazo para a cabeza do parafuso).
 - Acoplar o soporte do porta-pilas.:
 - Precisamos un (1) parafuso.



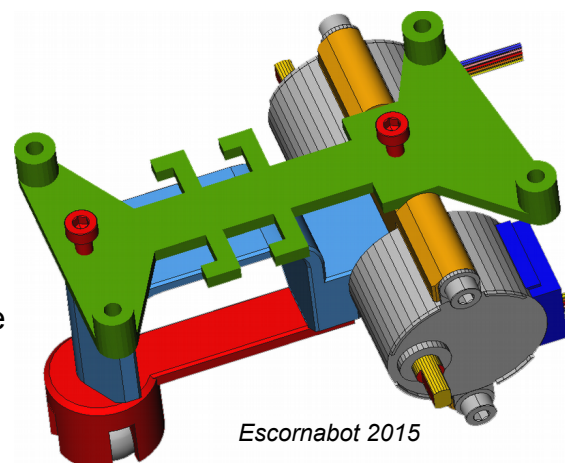
- Montar o porta roda tola:
 - Precisaremos dous (2) parafusos.

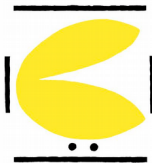


- Montar a bola de aceiro.

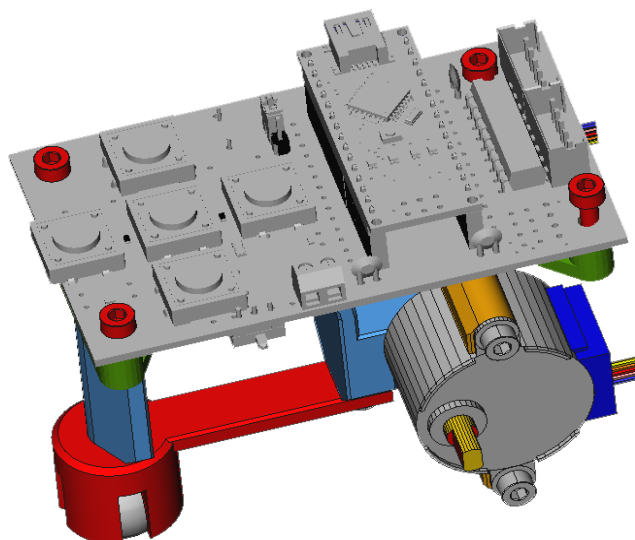


- Montaxe do soporte do circuío impreso.
 - Precisaremos dous (2) parafusos.
 - Arrolaremos os cables dos motores na parte dianteira do soporte (C.I.)

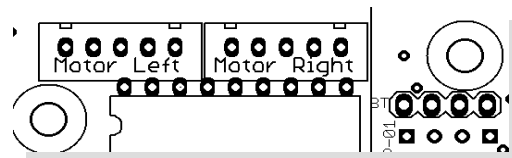




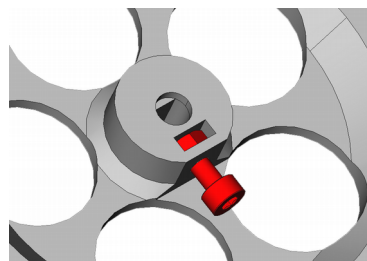
- Montaxe do circuío impreso.
 - Precisaremos catro (4) parafusos.



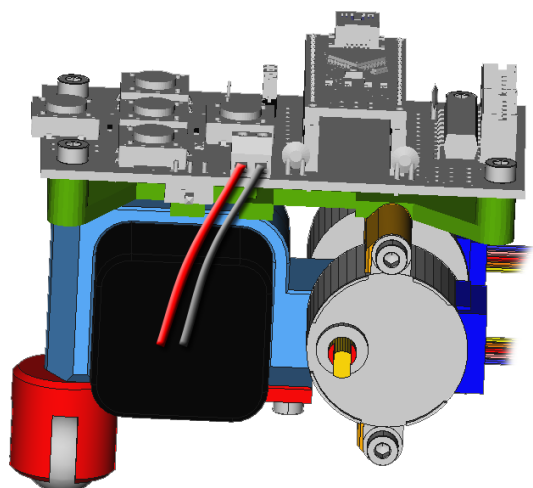
- Conectaremos os cables dos motores nos conectores, coidando que os motores esquerdo e dereito queden no seu conector.





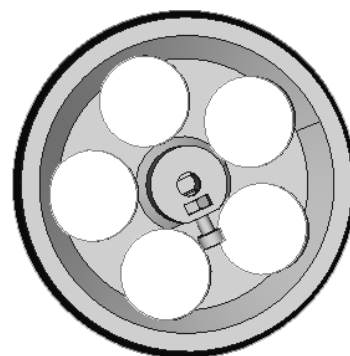
- Colocar as porcas nas rodas.
 - Precisaremos dúas (2) porcas e dous (2) parafusos.
 - En caso necesario nos axudaremos do soldador tipo lapis **quente**, tendo coidado que a porca quede centrada.
 - Abocar o parafuso a na porca.
- Calzar as rodas coas Xuntas tóricas.

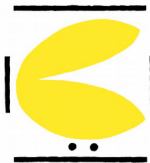


- Colocar as pilas no porta pilas e poñelo no escornabot.

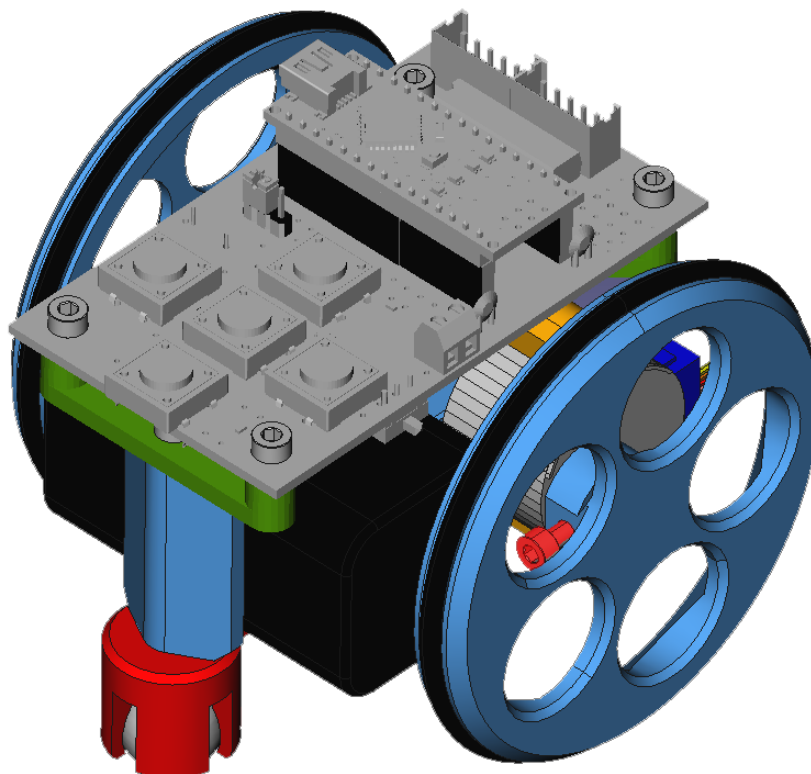


- Facer as conexións ca placa
 - Cable vermello 
 - Cable preto 

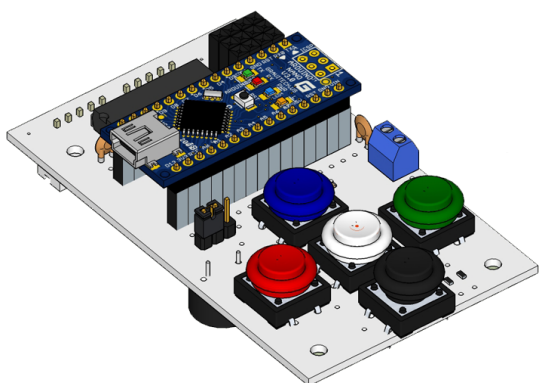




- Colocar as rodas nos motores
 - Axustar os parafusos (non é preciso facer forza).



- Xa só queda colocar o arduino e os botóns nos pulsadores.
 - Programar o Arduino (usando o IDE Arduino).



- <https://www.arduino.cc/en/Main/Software>

Home Buy Download Products Learning Forum Support Blog

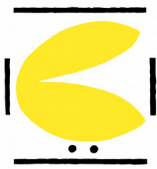
DOWNLOAD

Download the Arduino Software

ARDUINO 1.6.6

The open-source Arduino Software (IDE) makes it easy to write code and upload it to the board. It runs on Windows, Mac OS X, and Linux. The environment is written in Java and based on Processing and other open-source software. This software can be used with any Arduino board. Refer to the [Getting Started](#) page for installation instructions.

Windows Installer
Windows ZIP file for
Mac OS X 10.7 Lion
Linux 32 bits
Linux 64 bits
Release Notes
Source Code
Checksums



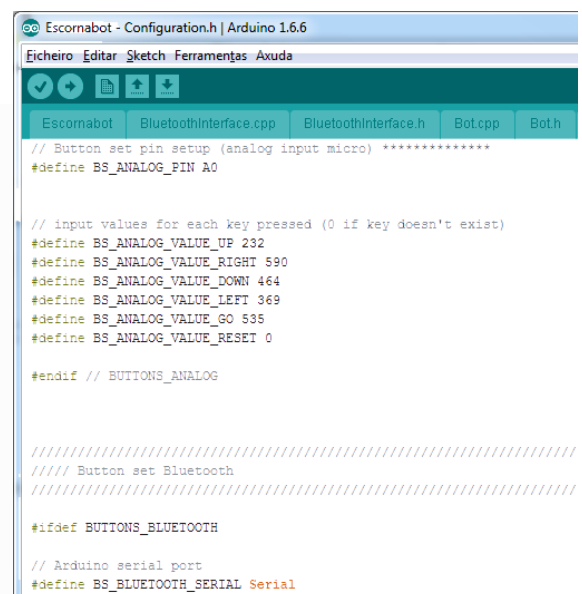
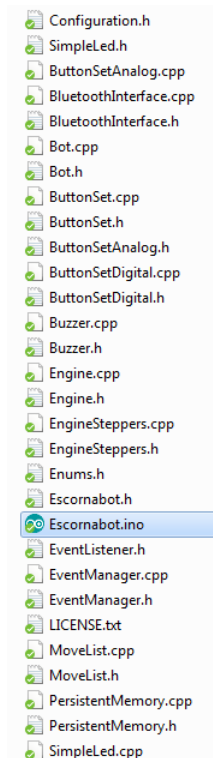
- Instalar o IDE e baixar o firmware para o Escornabot.



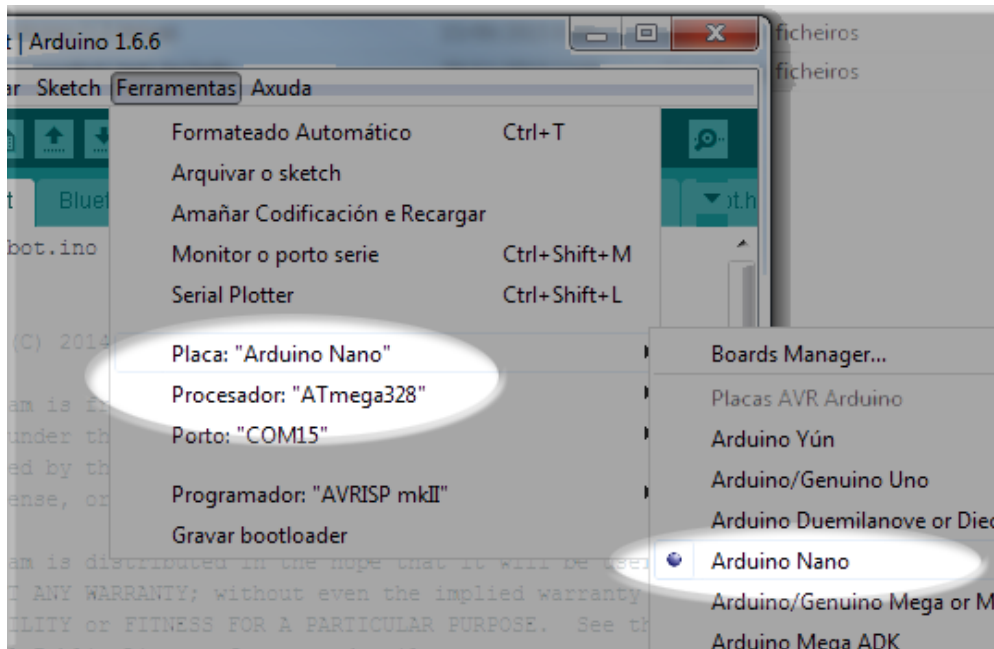
- Cargar o escornabot.ino no IDE arduino.

- Axustes que podemos realizar.

- Tipo de teclado.
- Valores analóxicos dos pulsadores.
 - Para recollelos usar o EstEt.ino
 - <https://goo.gl/xjlqWg>
- Pasos dos motores:
 - Para o avance a cuadrícula do xogo.
 - Para os xiros de 90° ou 60° para as grellas.
- Configuración bluetooth , etc...



- Unha vez configurado pasaremos o programa o ArduinoNano.
 - Importante elixir a placa correcta:



- Se nos confundimos non queimaremos o arduino , pero non o podemos usar ate reprogramar o cargador “bootloader”
- A Xogar.:
 - E inventar xogos

