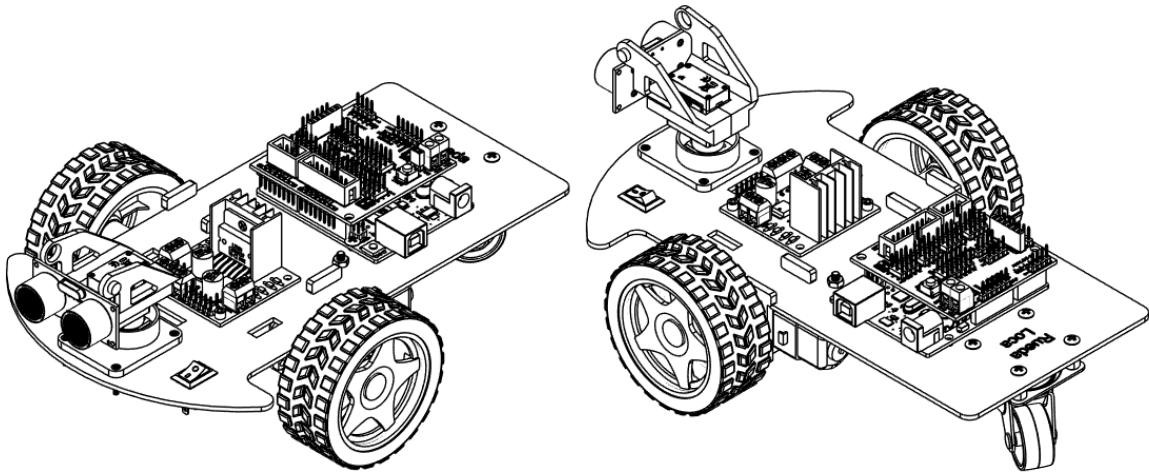
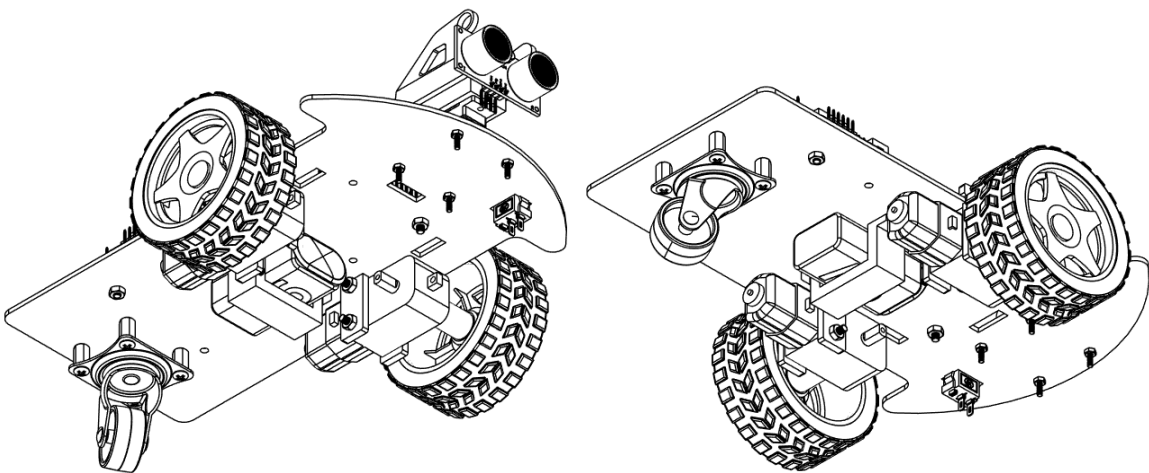


DIAGRAMA DE ARMADO



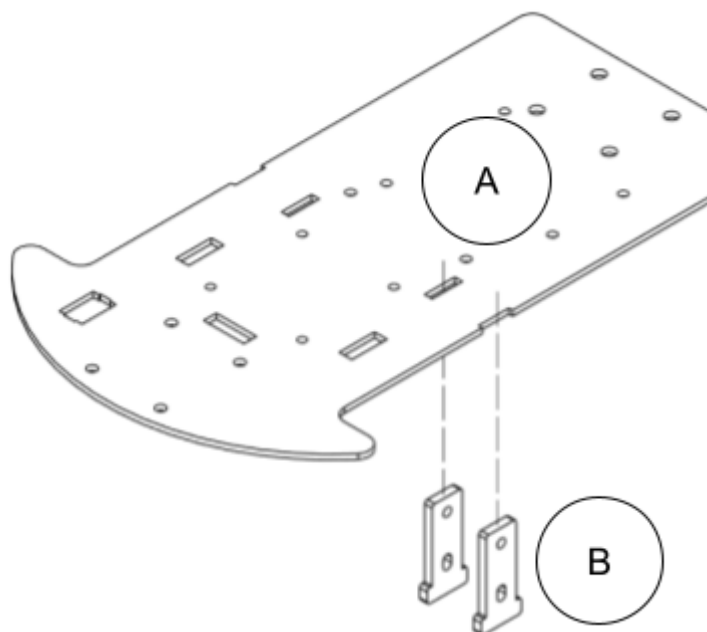
Vista superior



Vista inferior

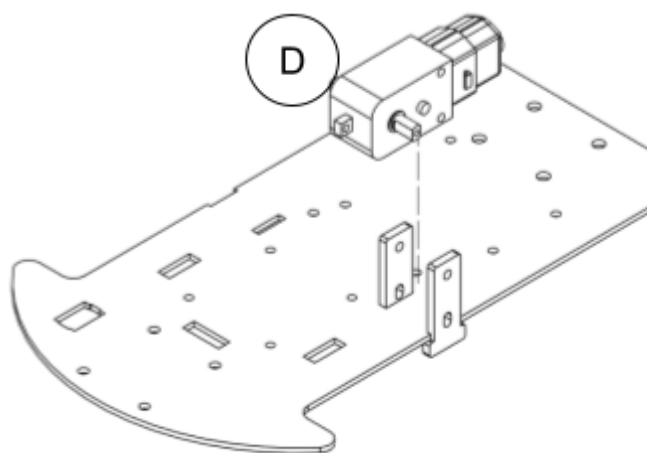
Paso 1

Inserta **2 Soportes de Motor** (B) desde la parte superior del **Chasis** (A)



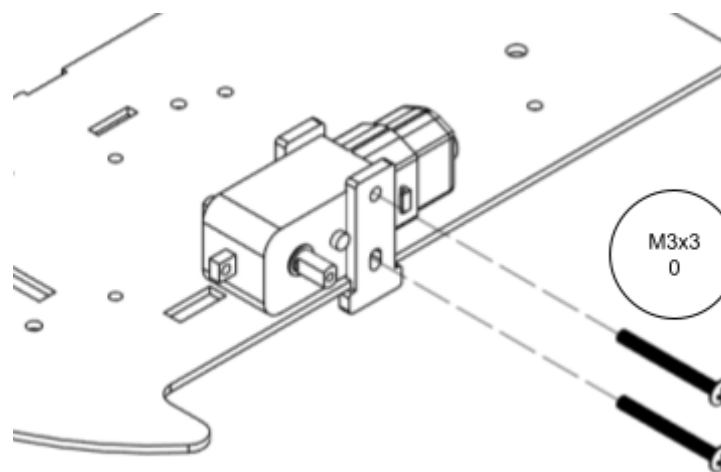
Paso 2

Coloca el **Motor DC** (D) entre los **2 Soportes de Motor** (B), el Motor DC debe colocarse como se indica en la imagen.



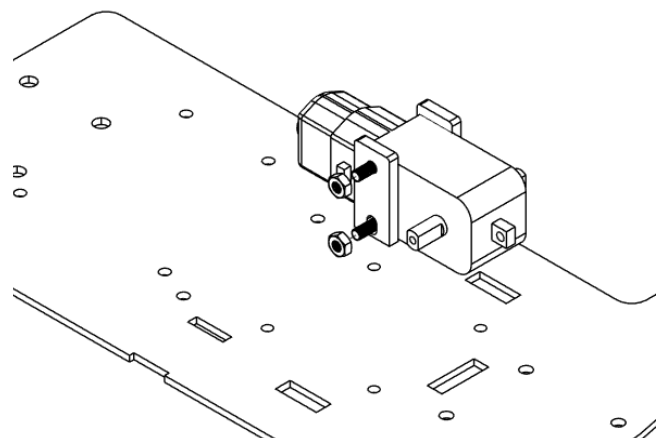
Paso 3

Inserta **2 tornillos M3x30** atravesando ambos **Soportes de Motor** (B) y el **Motor DC** (D)



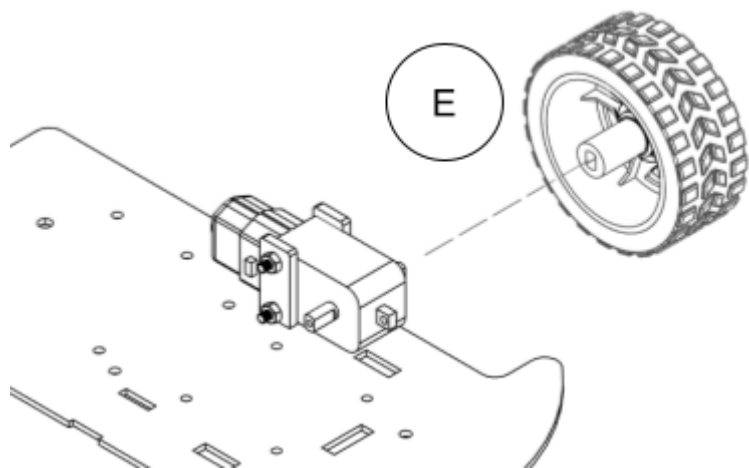
Paso 4

Atornilla **2 Tuercas M3** en los **Tornillos M3x30**, apóyate de un desarmador de cruz así como de unas pinzas para apretar correctamente las partes.



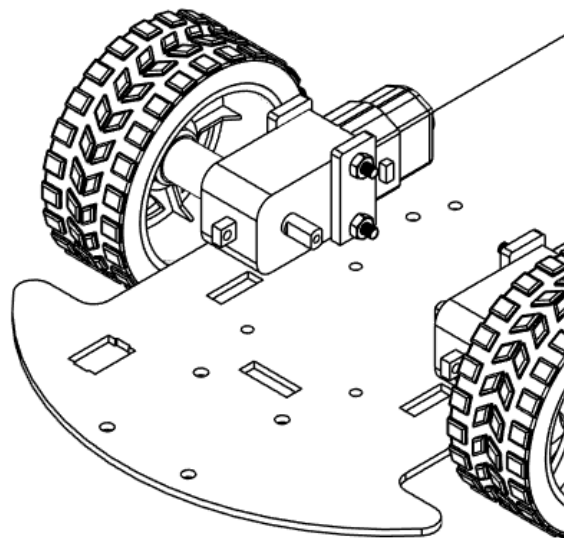
Paso 5

Inserta la **Llanta** (E) en el eje color blanco del **Motor DC** (D), se deberá tener la correcta orientación entre ambas piezas para que logren acoplar.



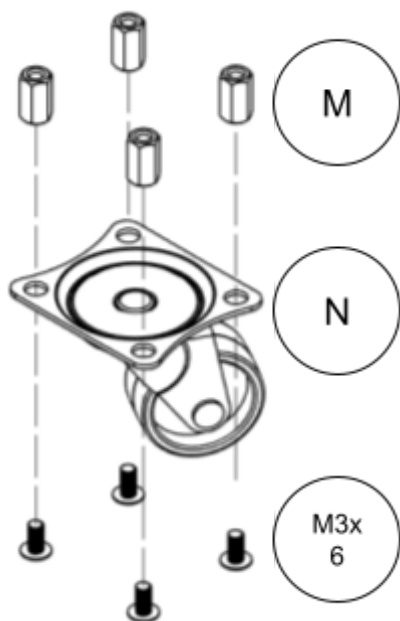
Paso 6

Repite los pasos desde el 1 al 5, para la llanta faltante.



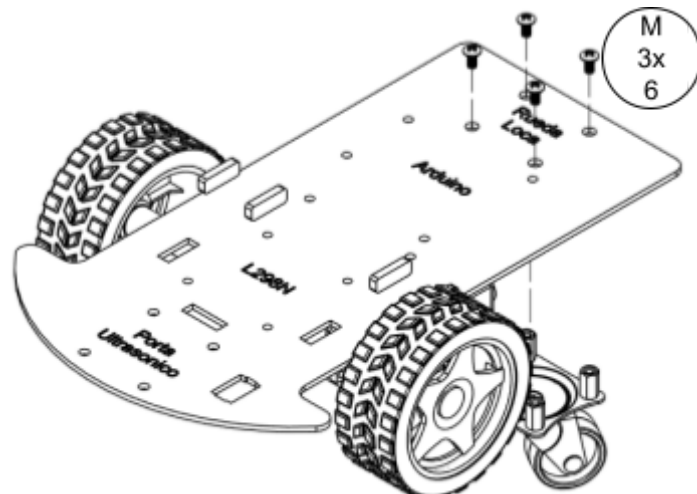
Paso 7

Coloca **4 tornillos M3x6** y los **4 Separadores de Latón** (M) en la **Rueda Loca** (N). Utiliza un desarmador de cruz para apretar los tornillos. Estos tornillos se identifican por su parte plana alrededor de la cabeza del tornillo.



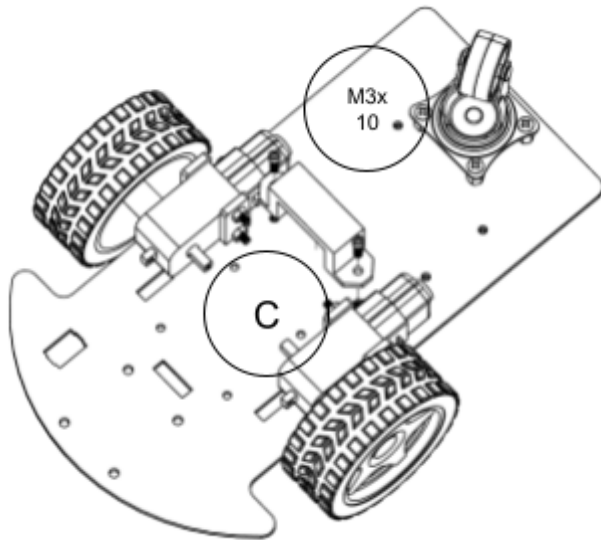
Paso 8

En el lado inferior del chasis coloca la **Rueda Loca** (N) con los **Separadores de Latón** (M), estos últimos deben alinearse con los huecos del Chasis. Atornilla **4 tornillos M3x6** desde la parte superior del chasis.



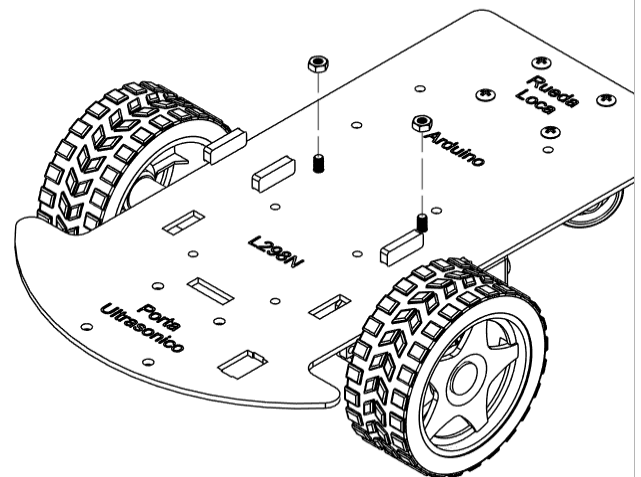
Paso 9

Por la parte inferior del chasis, sitúa el **Porta Batería (C)** entre los **Motores DC**, utiliza **dos tornillos negros** de cabeza hexagonal **M3x10** para asegurar el Porta Pilas.



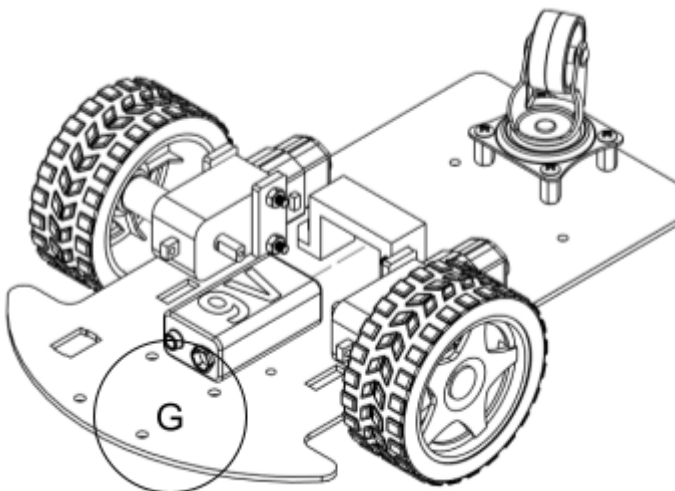
Paso 10

Asegura los tornillos del **Porta Batería** con **2 tuercas M3** en los tornillos de **cabeza hexagonal**.



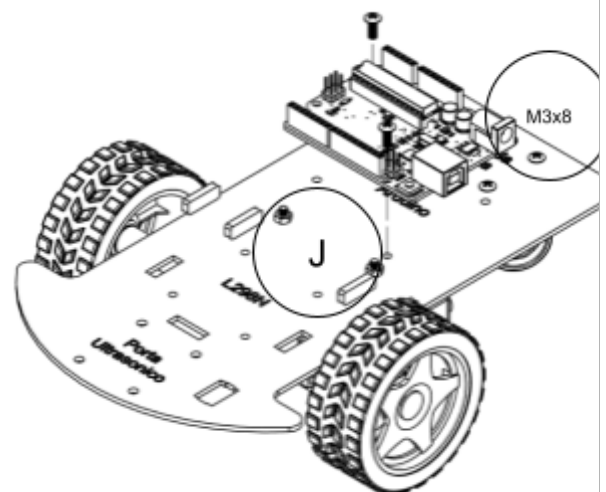
Paso 11

Inserta la **Batería de 9[V]** (G) en el **Porta pilas (C)**. Los polos de la pila deben colocarse viendo hacia la parte más ancha del chasis.



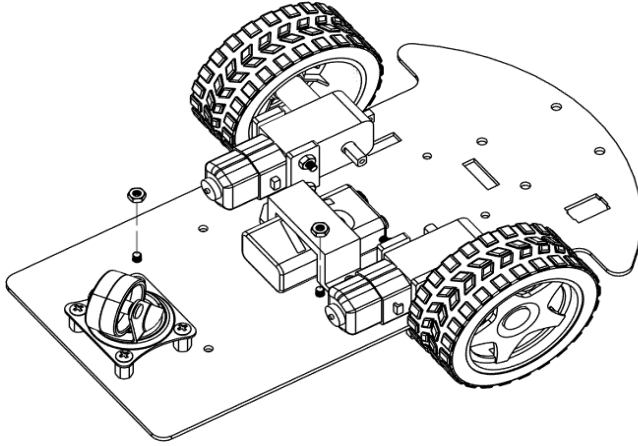
Paso 12

Coloca la **placa UNO R3 (J)** en el apartado asignado a este, los huecos del **Chasis** y de la **placa UNO R3** deben coincidir. Haz uso de **2 tornillos M3x8** para colocar la placa UNO R3.



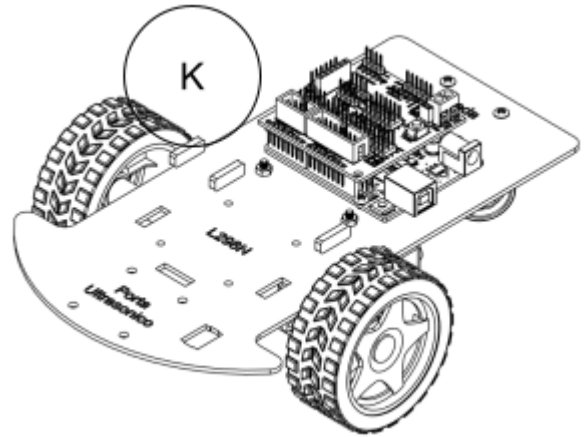
Paso 13

Por la parte inferior del chasis atornilla un par de **tuercas M3** en los tornillos **M3x8** que sostendrán a la **placa UNO R3**.



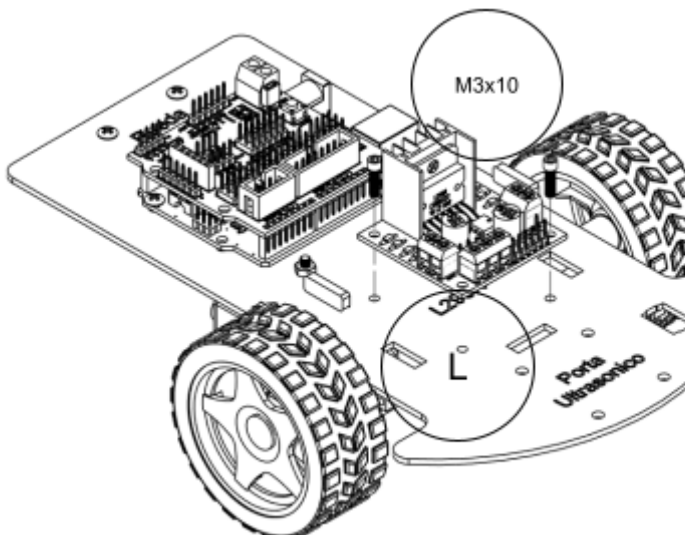
Paso 14

Sobre la **placa UNO R3 (J)**, inserta el **Sensor Shield V5**



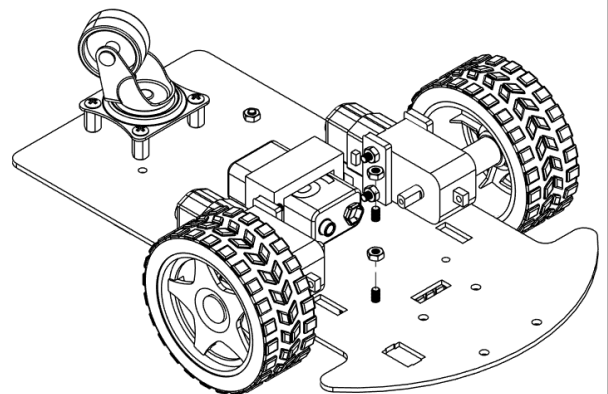
Paso 15

Coloca el **Módulo Puente H L298N (L)** en el espacio asignado usando **dos tornillos negros** de cabeza hexagonal **M3x10**, como se observa en la imagen.



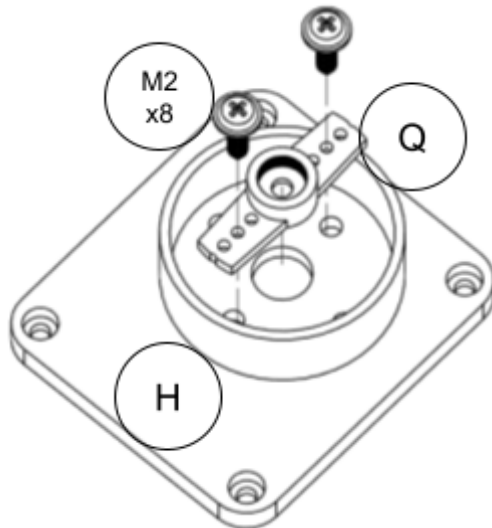
Paso 16

Por la **parte inferior del chasis** atornilla un par de **tuercas M3** en los tornillos **M3x10** que sostendrán al driver L298N.



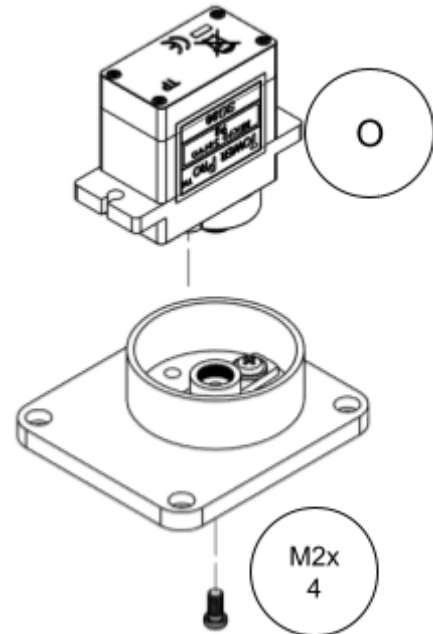
Paso 17

Con ayuda de los **tornillos M2x8** con punta, atornilla la **Hélice del Servomotor** (Q) a la **Base del Servomotor** (H).



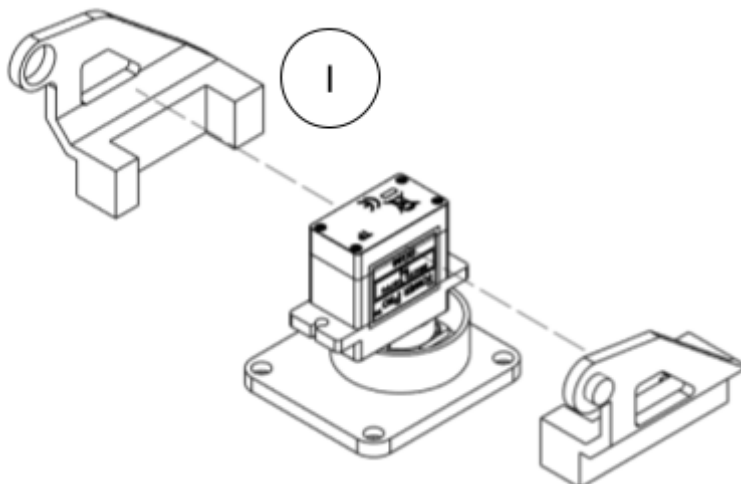
Paso 18

Inserta el **Servomotor** (O) en la **Hélice del Servomotor** (Q), fíjalo con el **tornillo M2x4**



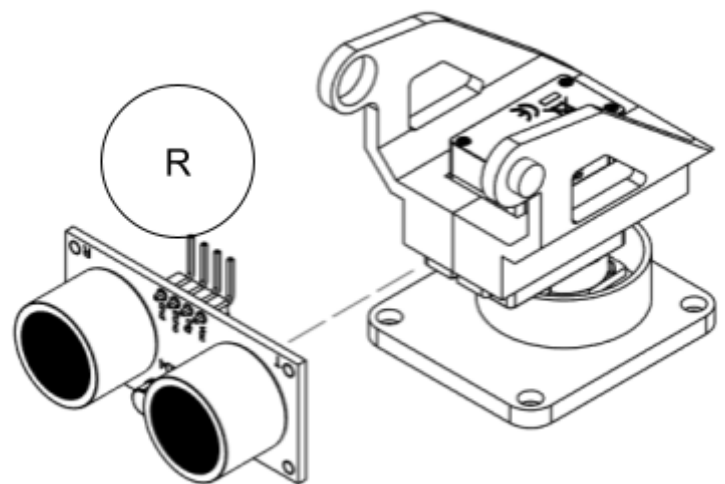
Paso 19

Abraza el **Servomotor** con el **Soporte Ultrasónico** (I).



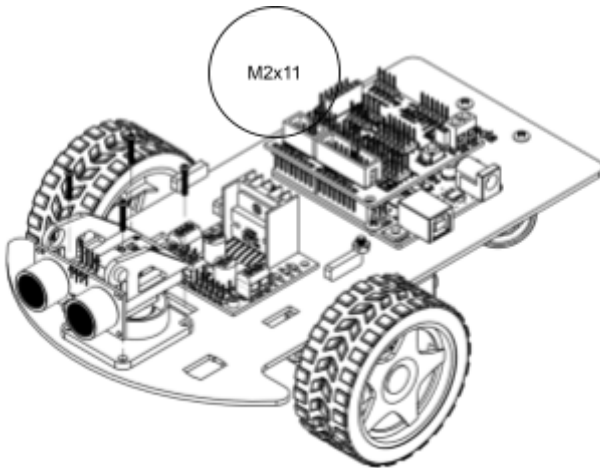
Paso 20

Coloca el **Sensor Ultrasónico** (R) en la parte delantera del **Soporte** (I) y utiliza el par de **cinchos** para sujetarlos.



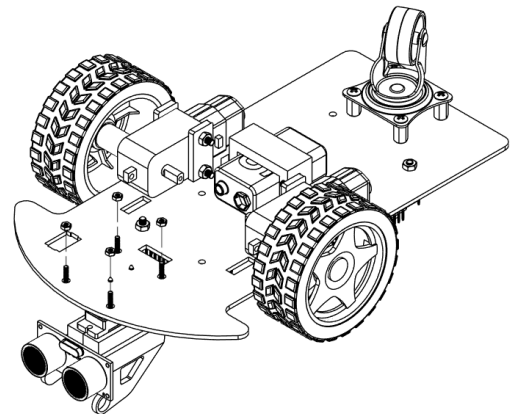
Paso 21

Inserta los **4 tornillos M2x11** para asegurar el ensamble anterior en el Chasis del robot.



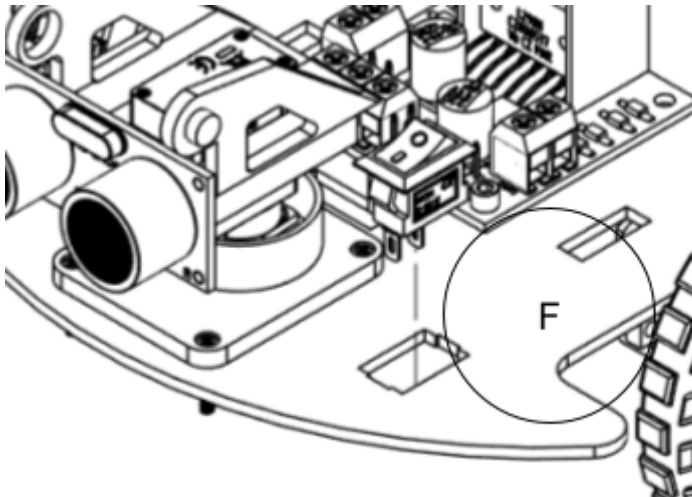
Paso 22

Por la parte inferior del chasis atornilla las **4 tuercas M2** en los **tornillos M2x11** que sostendrán el **ensamble del servomotor y el ultrasónico**.



Paso 23

Inserta el **Switch (F)** en el espacio asignado del Chasis.



Paso 24

Felicidades, has terminado de ensamblar tu robot.

