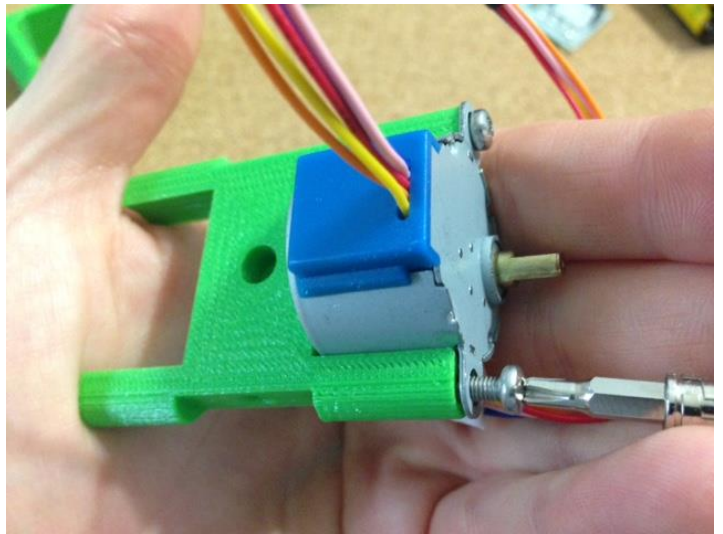
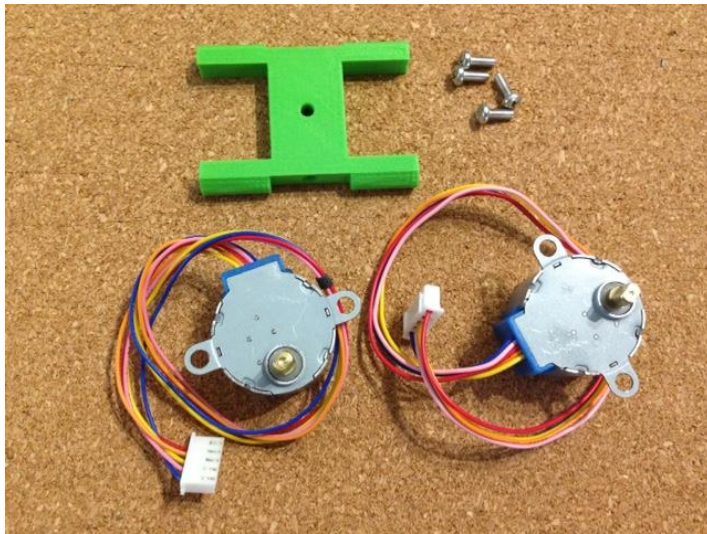


# GUÍA MONTAJE ESCORNABOT

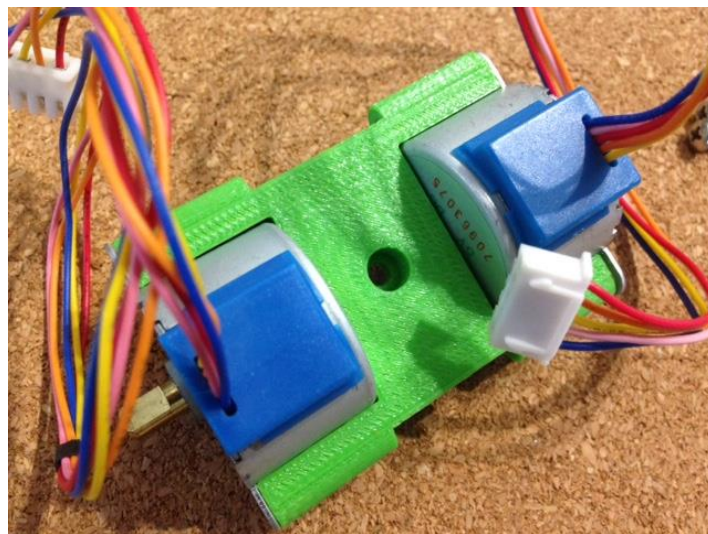
## Ensamblaje motores

Material necesario:

- Pieza "MotorBracket"
- 2 Motores paso a paso 28BYJ-48 5V (solo los motores))
- 4 Tornillos M3 de 10mm



Dependiendo de la calidad de las piezas impresas este paso te costará más o menos.

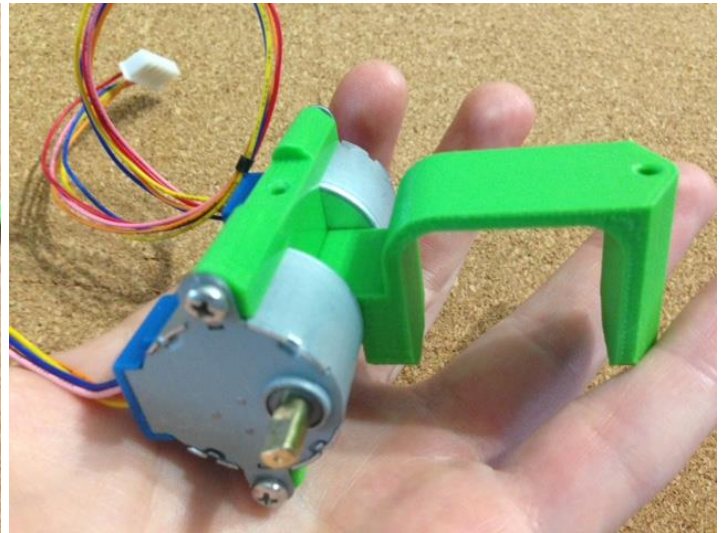


**NOTA:** Coloca los motores en la orientación que se muestra en la imagen, la zona azul en el mismo lado de la pieza donde el agujero central del tornillo tiene una muesca para encajar el tornillo.

## Soporte portapilas-batería

Material necesario:

- Pieza "battery-bracket"
- 1 Tornillo M3 de 10mm

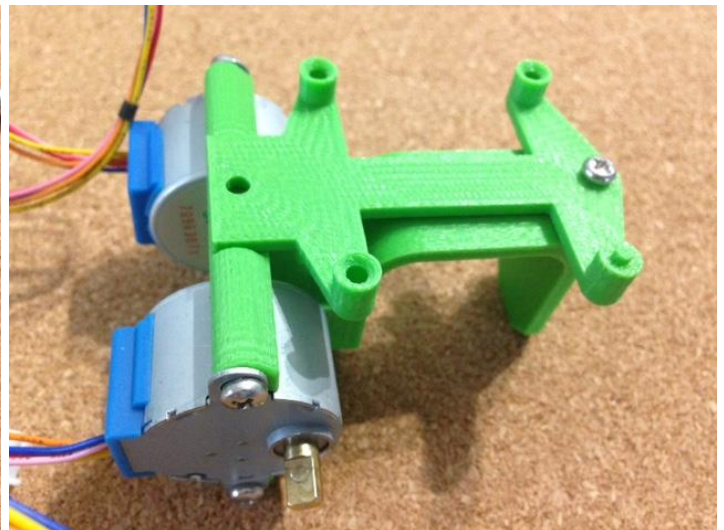
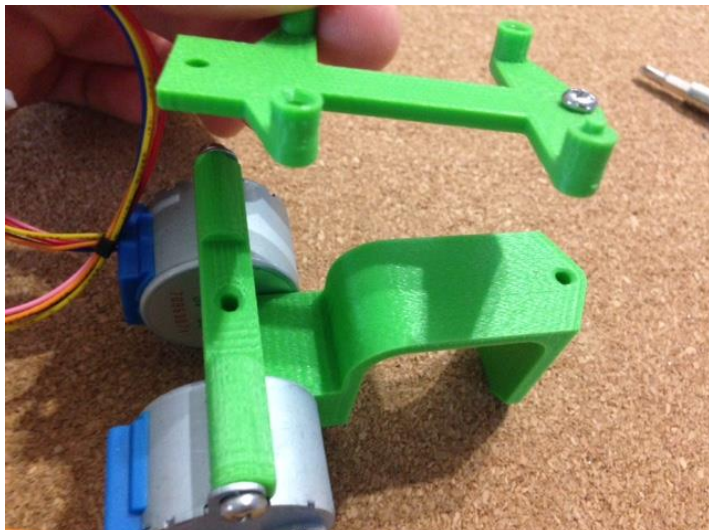


**NOTA:** La pieza va colocada al lado contrario donde quedo la parte azul de los motores como puedes ver en las imágenes.

## Soporte placa botonera

Material necesario:

- Pieza Addon-KeypadBracket-PCB (Ya que estoy utilizando la [placa de XDeSIG](#), si fabricamos la [placa totalmente artesanal](#) necesitaremos la pieza Addon-KeypadBracket-5Buttons)
- 2 Tornillo M3 de 10mm



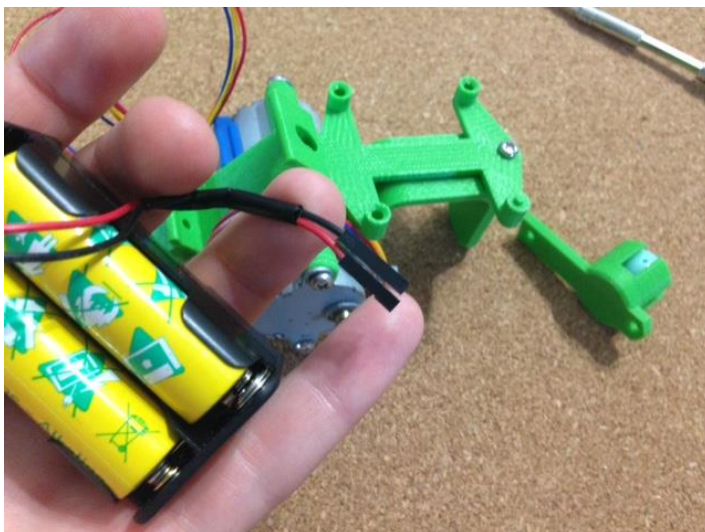
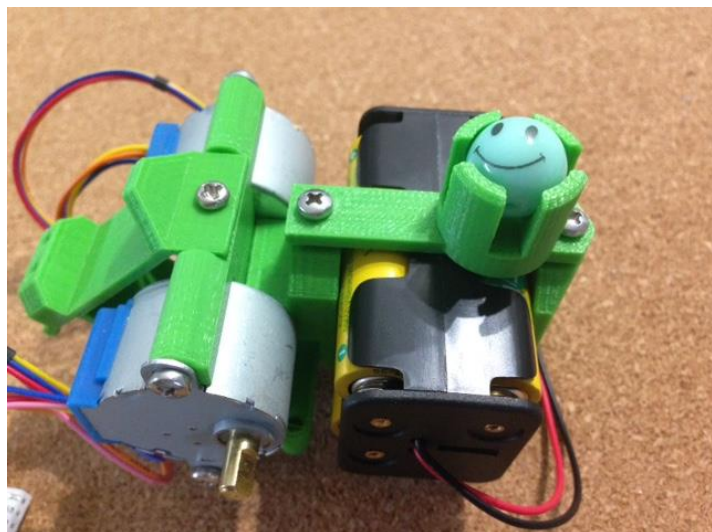
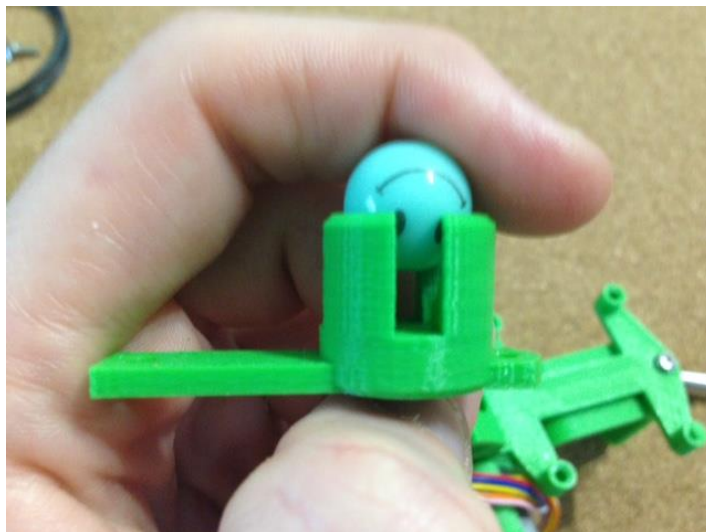
**NOTA:** Pondremos solamente el tornillo de la parte trasera como puedes ver en las imágenes



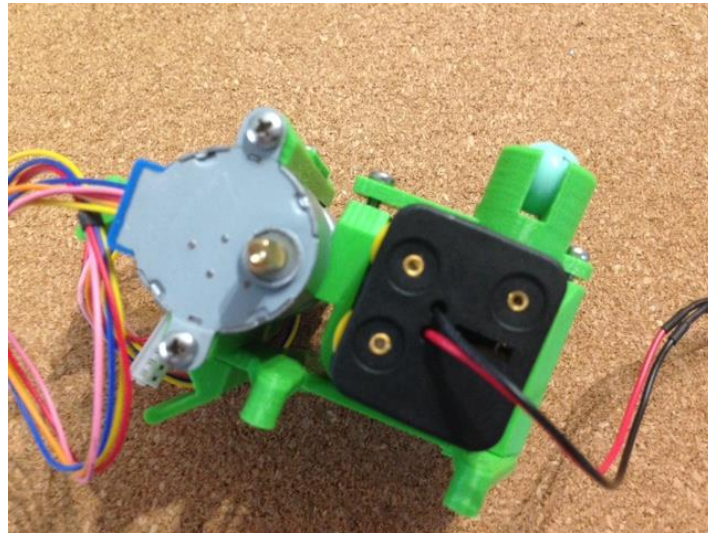
## Portapilas y bola

Material necesario:

- Pieza "ballcaster-v2"
- 2 Tornillos M3 de 10mm
- Bola o canica de 14mm
- \*Portapilas AA"y cuatro Pilas AA



**NOTA:** En algunos modelos tienen una posición concreta en la que encajan para no forzar la pieza donde va colocado.

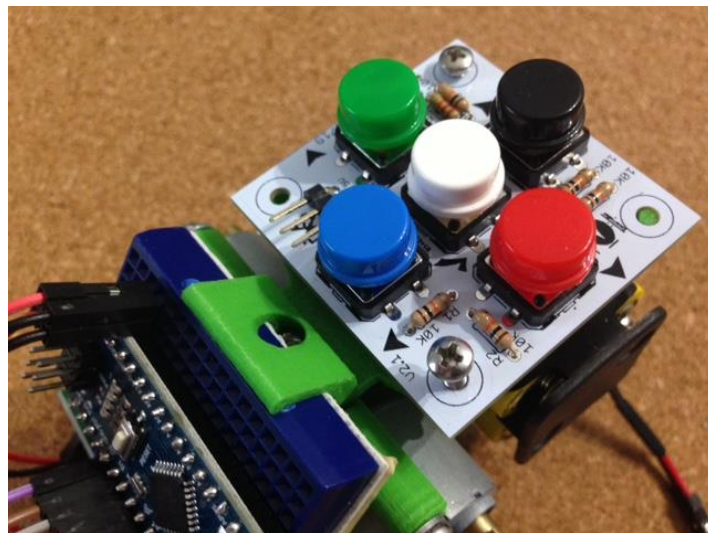


## Placa electrónica

Material necesario:

- *Placa botonera*
- *4 Tornillos M3 de 10mm (Puedes usar más corticos de 5 o 6mm)*

**IMPORTANTE:** Primero realiza el Test de la botonera, tienes todos los pasos a seguir en la guía [comprobación y configuración de las lecturas de la botonera](#)





## Ruedas

Material necesario:

- *Pieza "wheel-l" y pieza "wheel-r"*
- *2 Juntas tóricas 63x60x3mm*
- *2 Tornillos M3 de 10mm y 2 Tuercas M3*

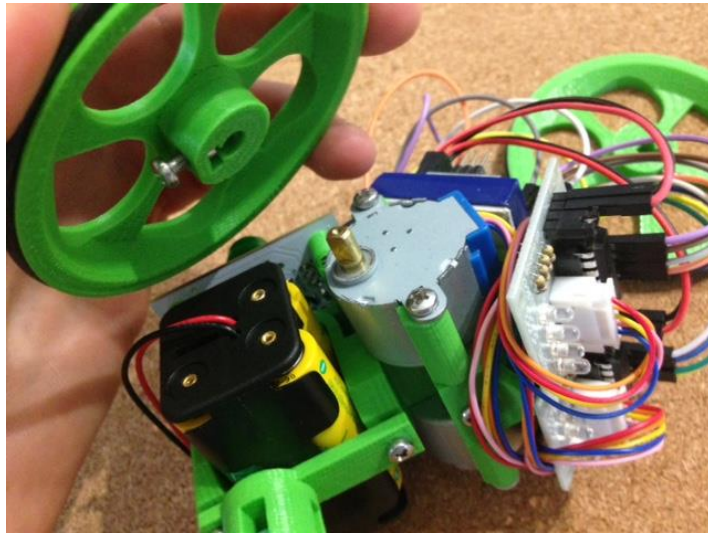
La tuerca debería entrar sin forzar mucho, siempre puedes usar el soldador para encajarla pero con mucho cuidado. Después coloca el tornillo sin que asome la punta por la tuerca, así después solo tienes que apretar una vez tengas la rueda montada.



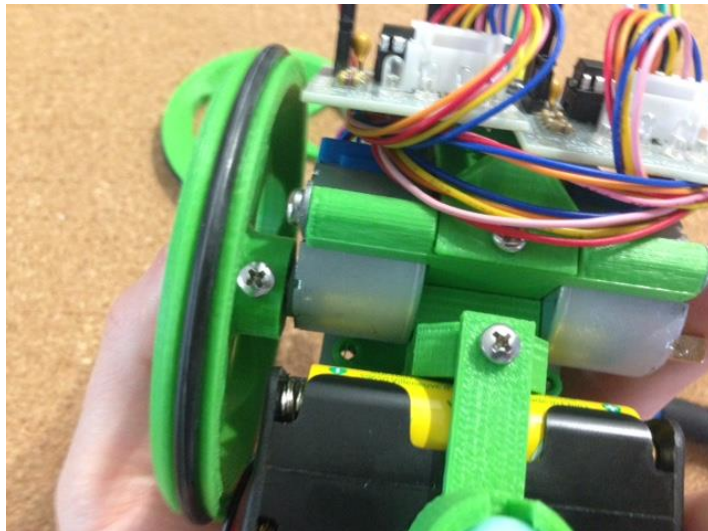
La junta tórica dependiendo del tamaño te costará un poco ponerla pero no hay mayor problema



**NOTA:** La rueda lleva la forma del engancha con el motor.



Mueve la rueda para que el tornillo te quede en la parte inferior y lo puedas ajustar con facilidad.



## Carga el código Arduino

Solo te quedará cargar el código, lo tienes explicado [aquí](#)