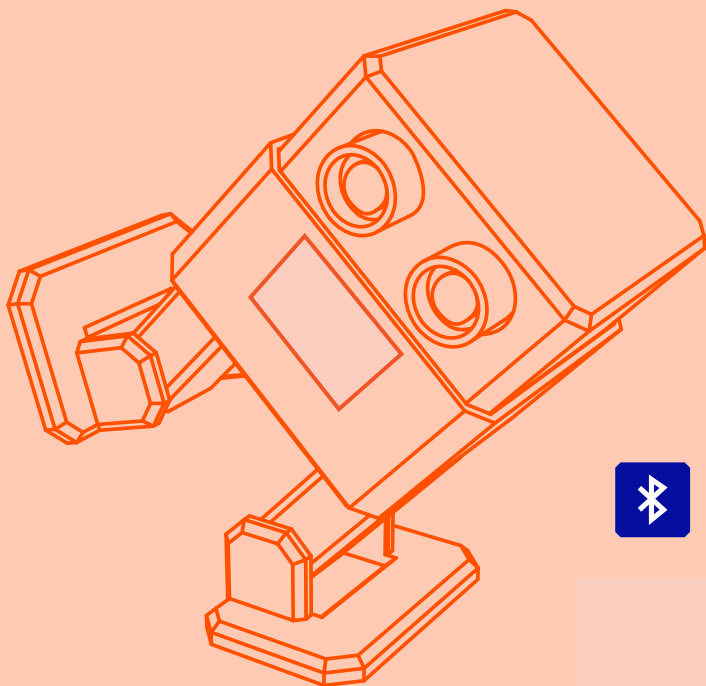


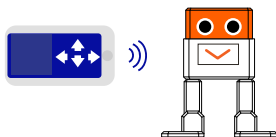
# MANUAL DE INSTRUCCIONES



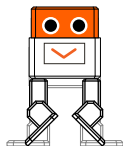
# construye tu propio robot interactivo

## Dex es un robot interactivo fácil de construir!

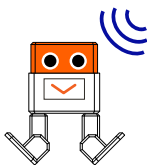
Con los componentes podrás armar tu propio Dex en sólo una hora! Sencillo de ensamblar y desarmar con solo pegamento y un desarmador.



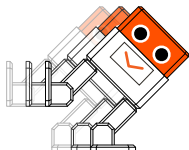
Control por Bluetooth



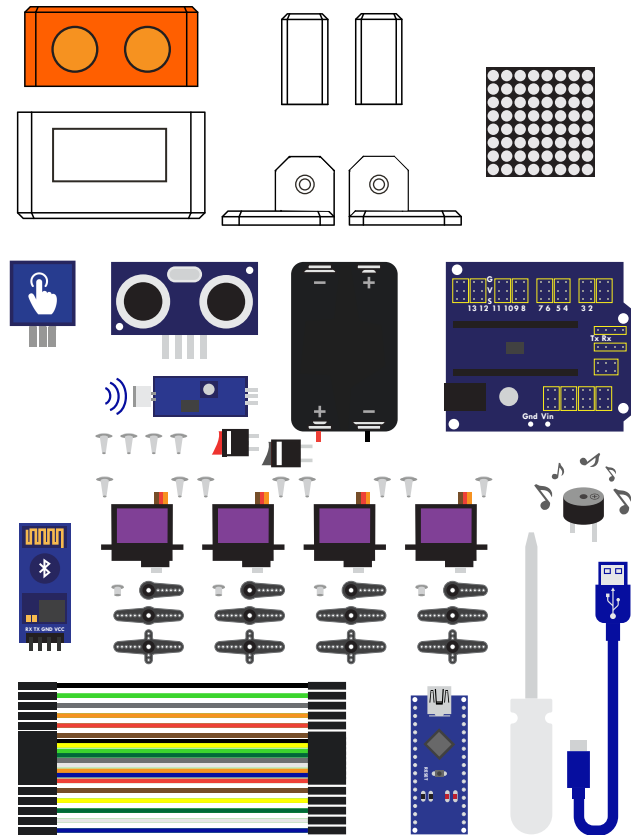
Fuertes motores



Sensor de sonido



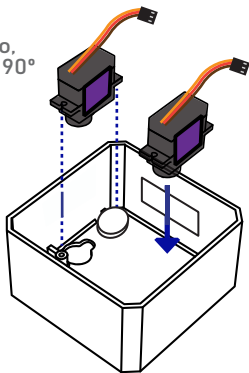
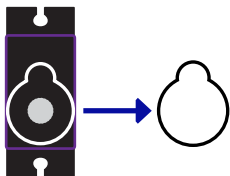
# Partes



# 1

## a **Importante!**

Antes de comenzar el armado, debes calibrar los motores a 90°



## b

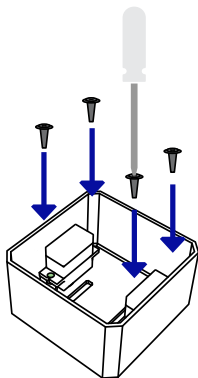
### **Opción 1:**



Tornillos punteagudos x4

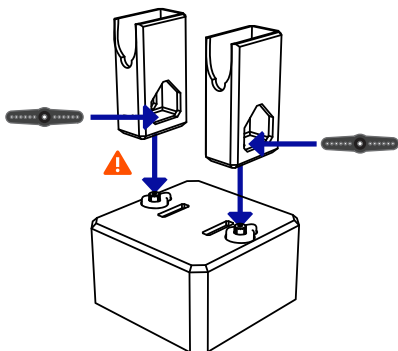
### **Opción 2:**

También puedes pegar los servomotores con UHU directamente a la base



# 2

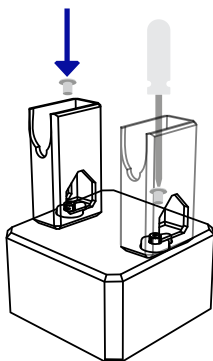
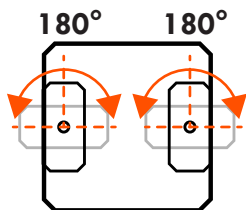
a



b

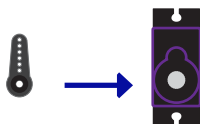


ÁNGULO  
centrado en los motores

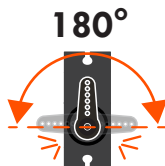


# 3

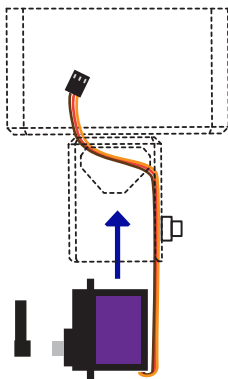
a



**ÁNGULO**  
centrado en los motores

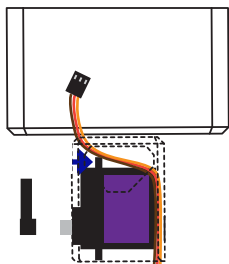


b

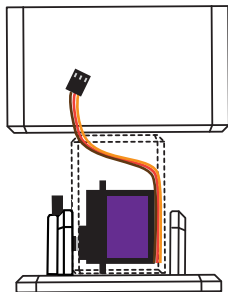
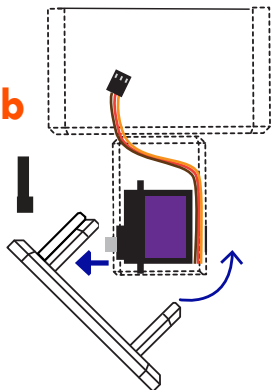


# 4

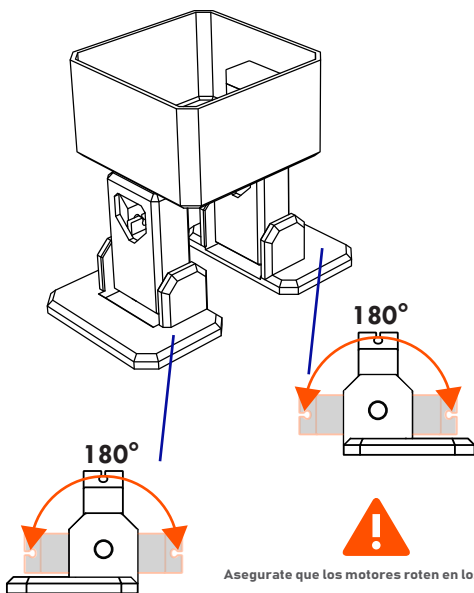
**a**



**b**



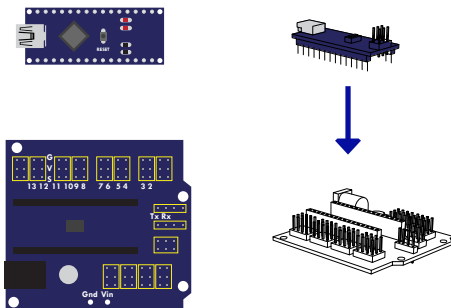
# 5



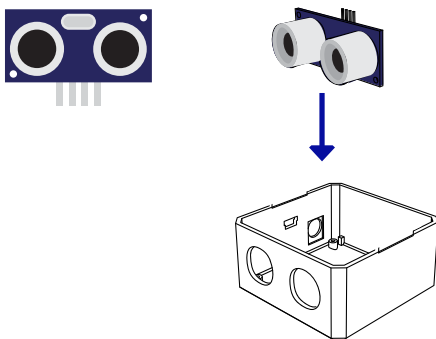


# 6

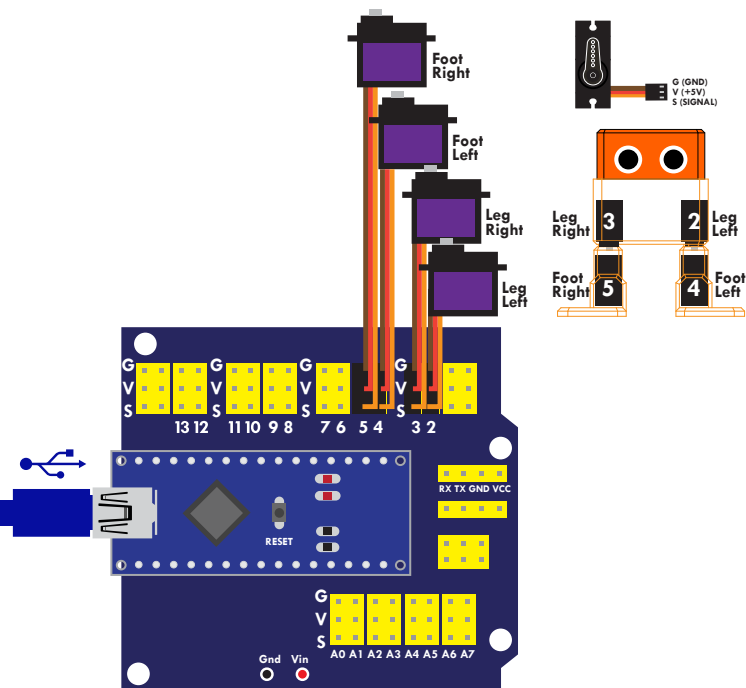
a



b

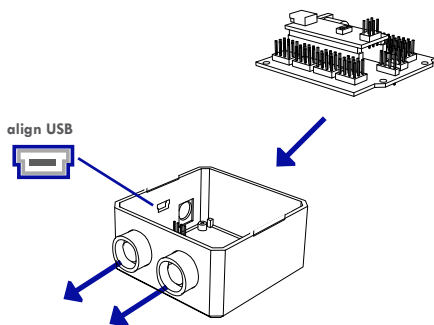


# 7

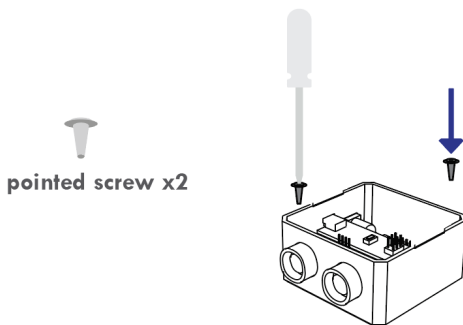


# 8

**a**



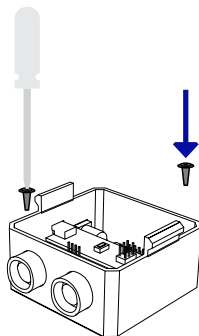
**b**



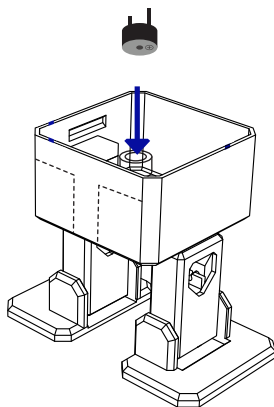
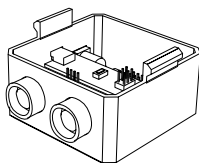
# 9

**a**

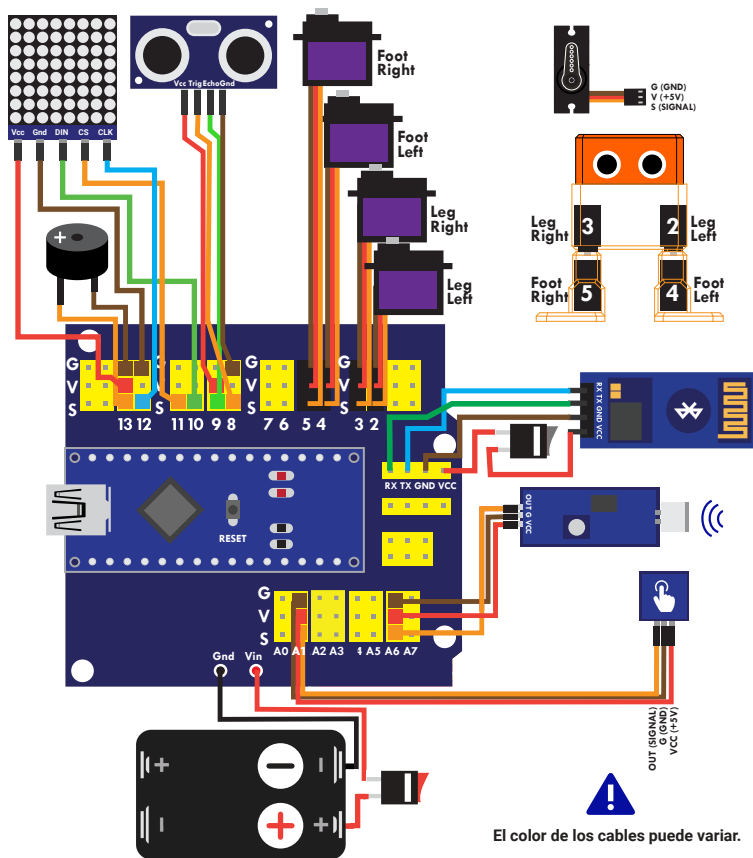
  
pointed screw x2



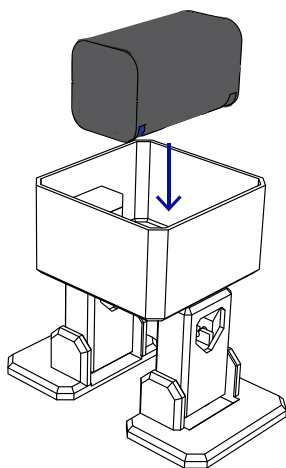
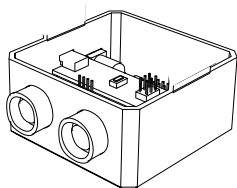
**b**



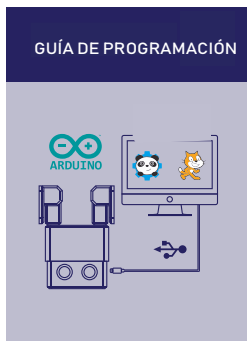
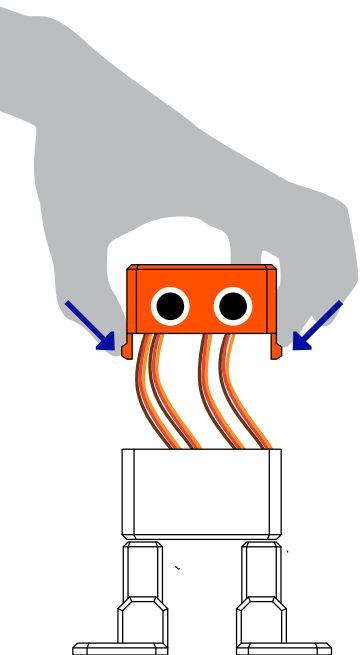
# 10



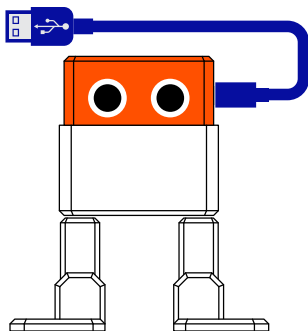
# 11



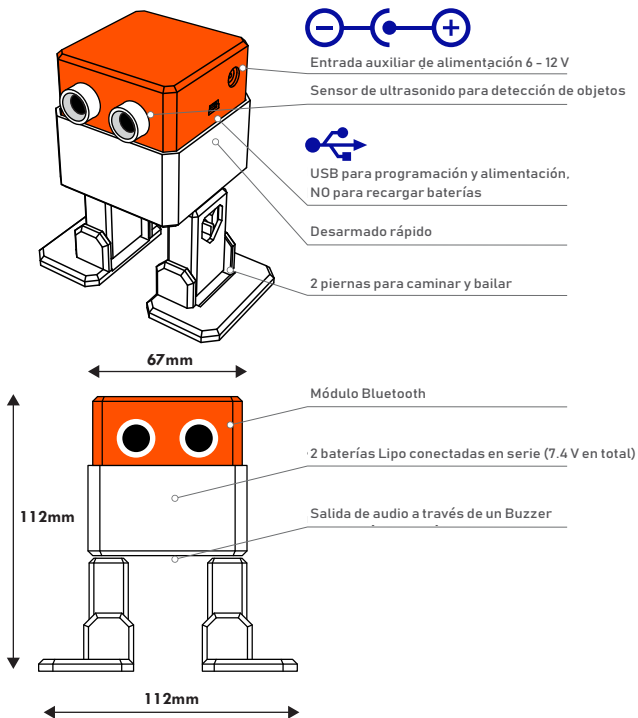
# 12



Leer guía de programación



# 13

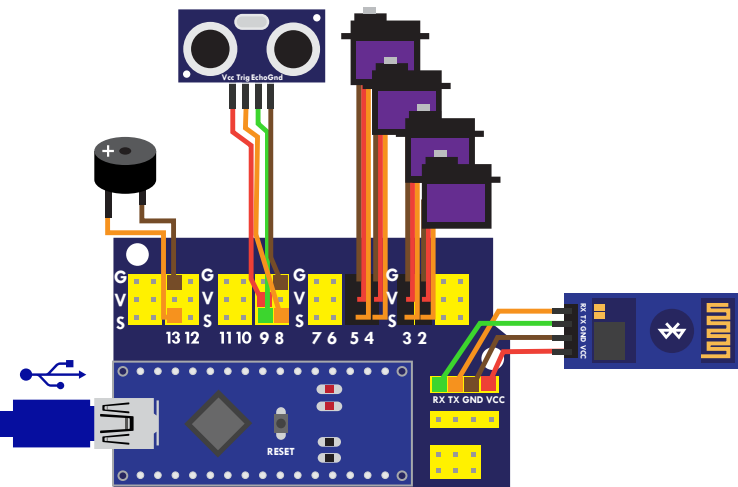




# 14

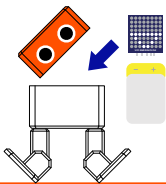
## Importante:

Desconectar el Bluetooth si se desea subir un nuevo código al robot, de otro modo Arduino mostrará un error al subir el código a la placa.

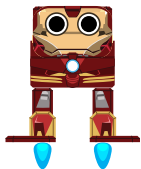


# 15

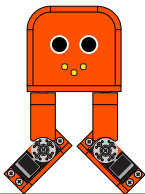
**expand...**



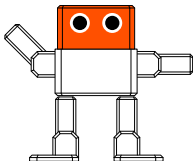
**customize**



**remix**

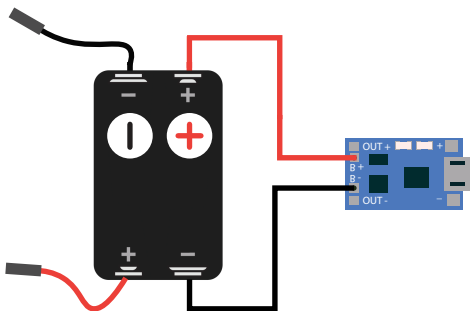


**modify**



# Cómo recargar tus baterías

Se conecta al módulo cargador como se muestra en la figura, **solamente se puede recargar una batería a la vez**, una vez termines con una, desconéctala y conecta la otra.



**Sólo conectar las baterías al robot luego de subir el código y haber probado las conexiones, NO conectar a la vez las baterías y la computadora al robot!**

