



GUÍA DE ENSAMBLAJE **ROBOT DEX**

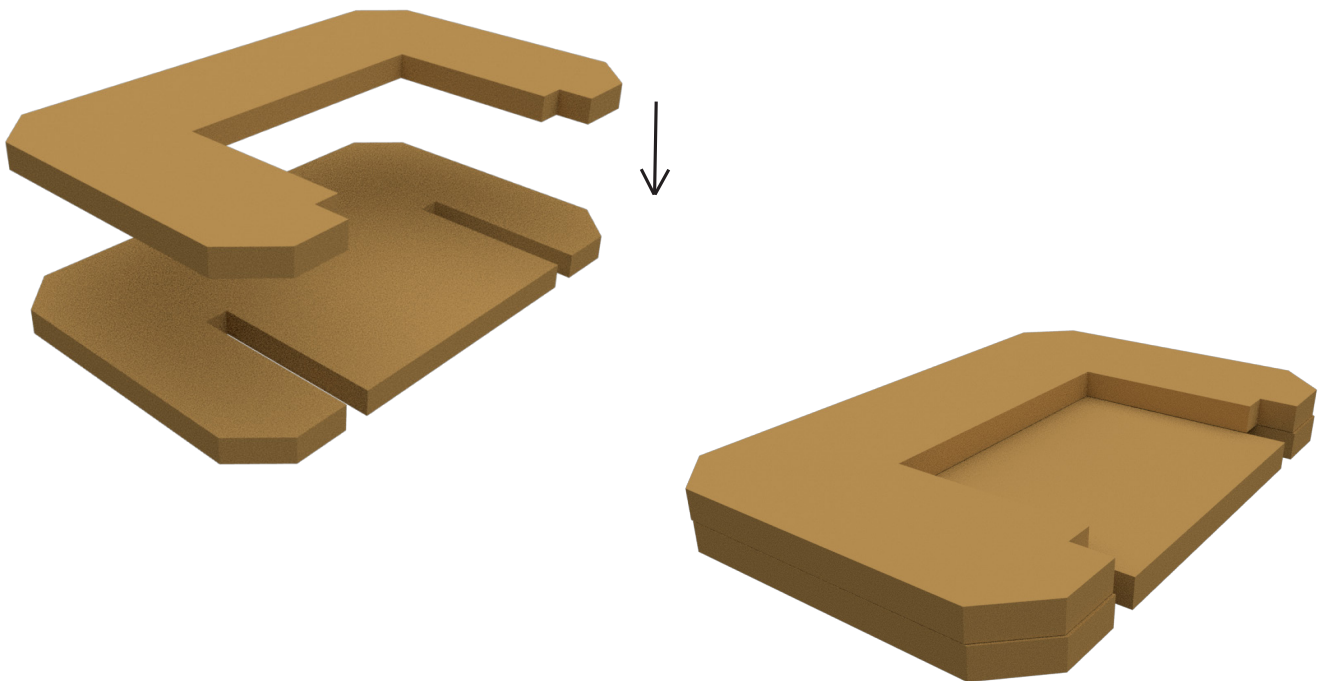
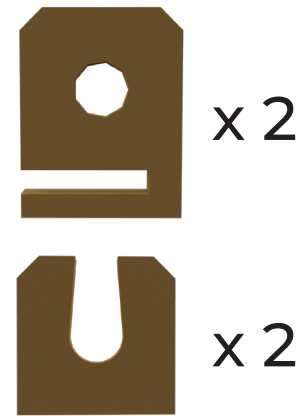
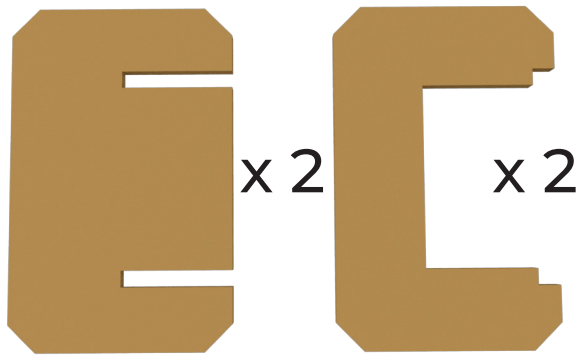
PIEZAS MDF

Guía de ensamblaje sobre los cortes
MDF para el robot DEX.



Parte I

Pies del robot

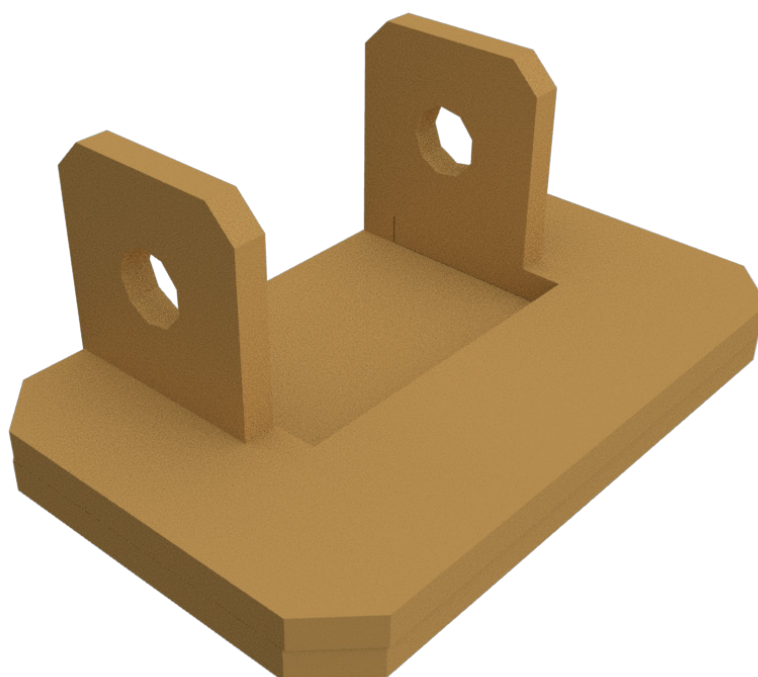
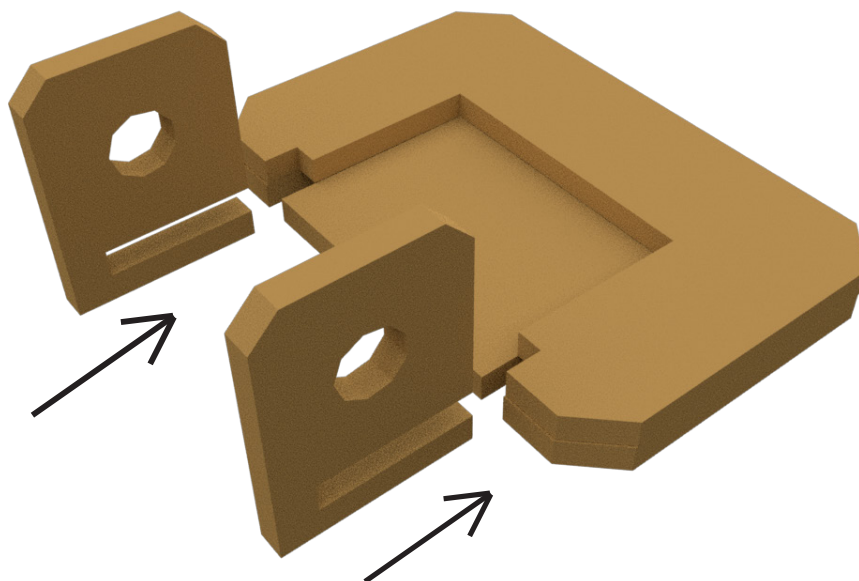


Pegar todas las piezas utilizando UHU líquido o Super glue (No utilizar silicola líquida debido a que ocupa mucho espacio entre los encajes).



Parte I

Pies del robot

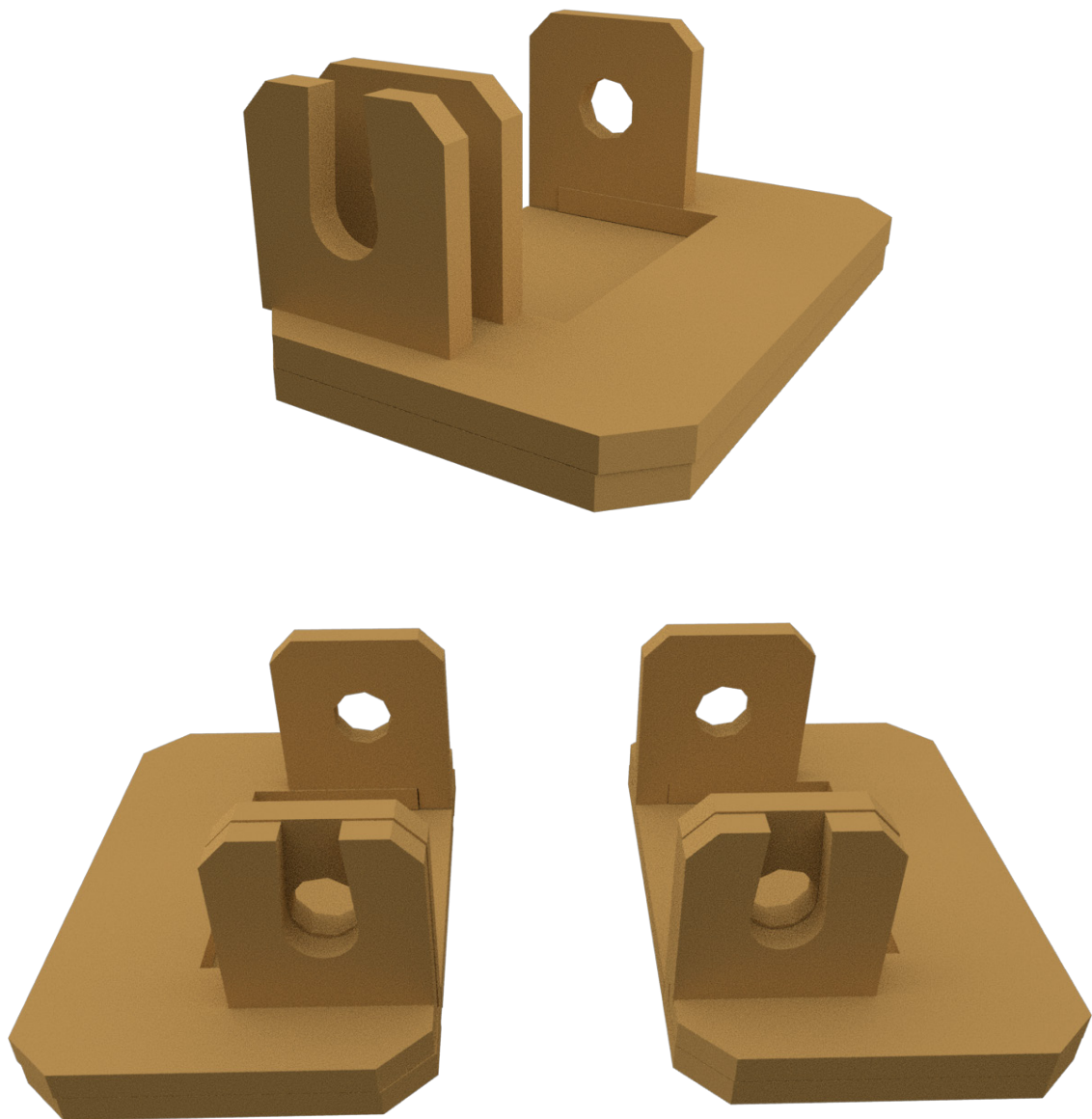




Parte I

Pies del robot

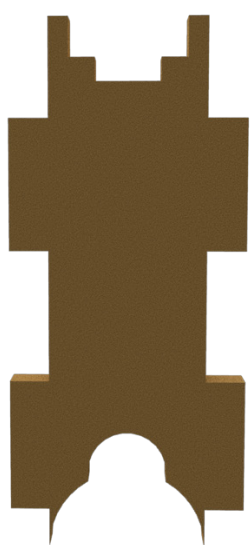
Se pega sólo un soporte en cada pie, quedando de la siguiente forma:





Parte II

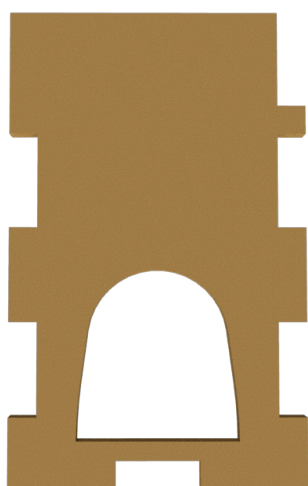
Piernas del robot



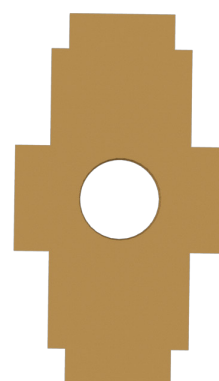
x 2



x 2



x 2

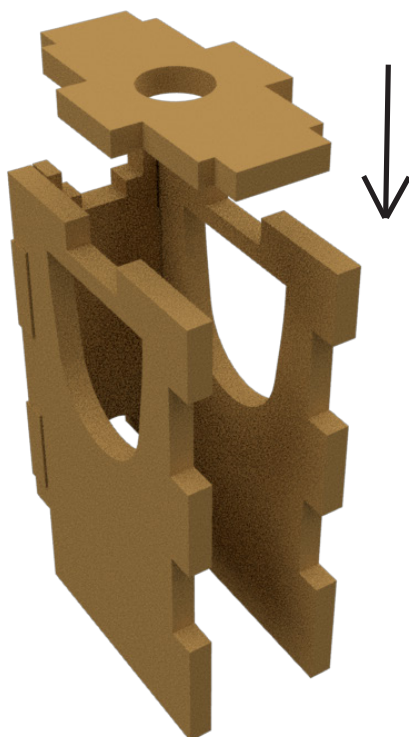
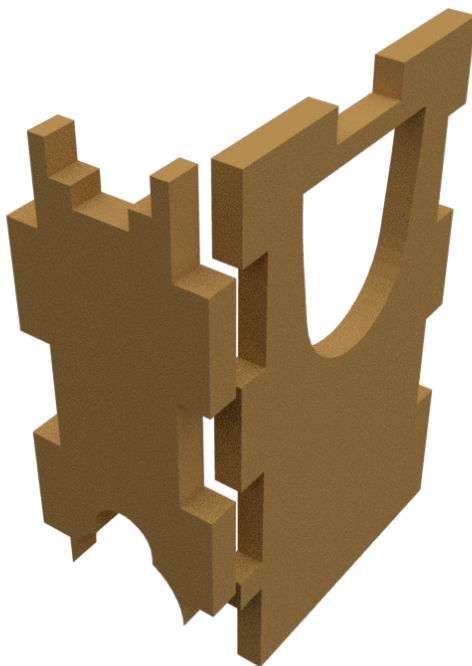


x 2



Parte II

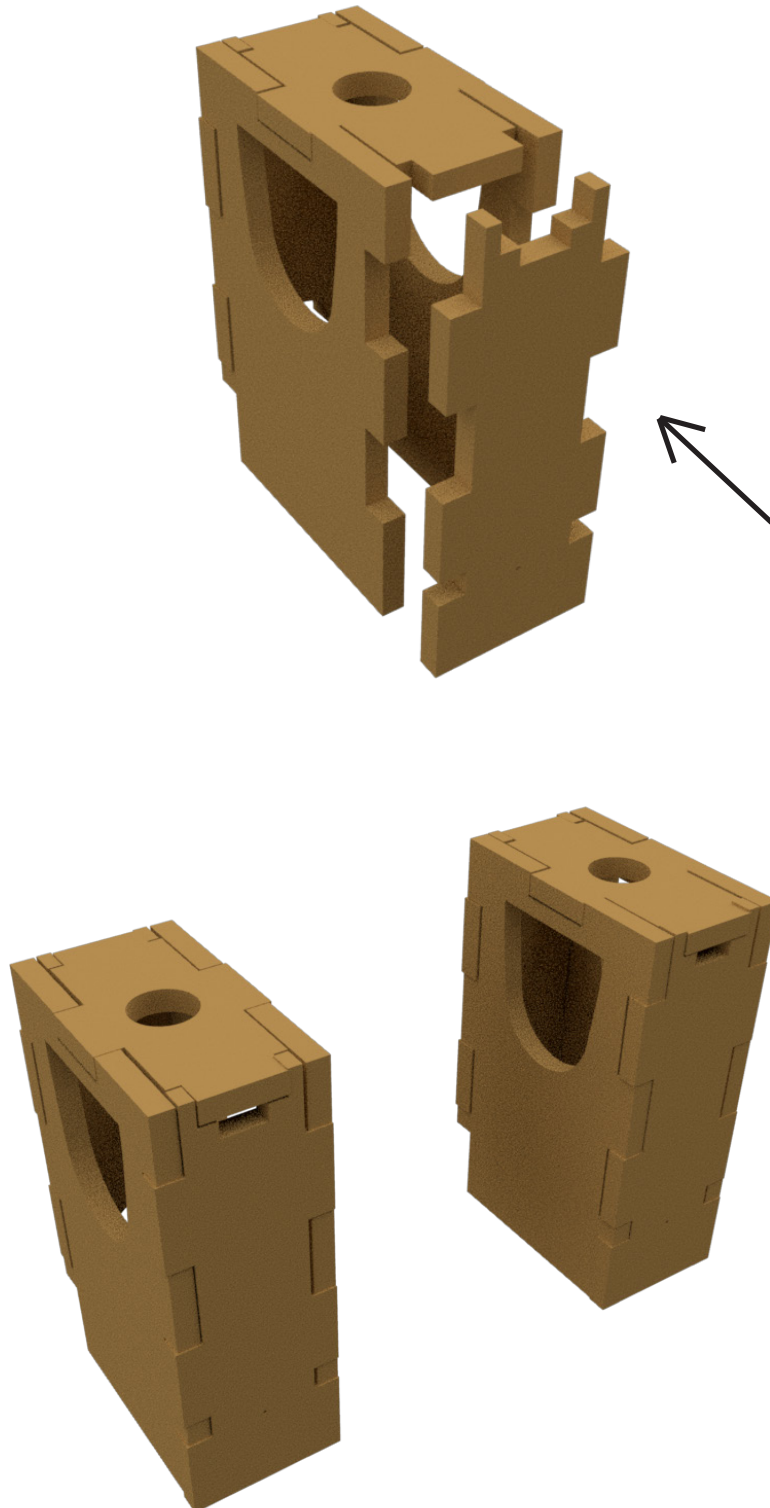
Piernas del robot





Parte II

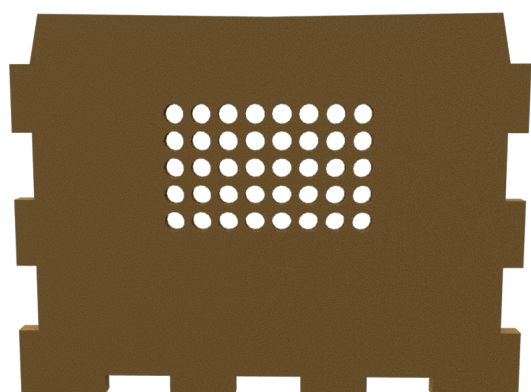
Piernas del robot



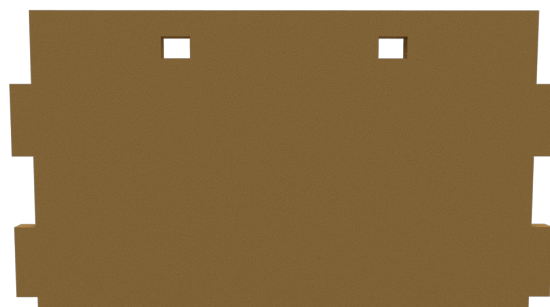


Parte III

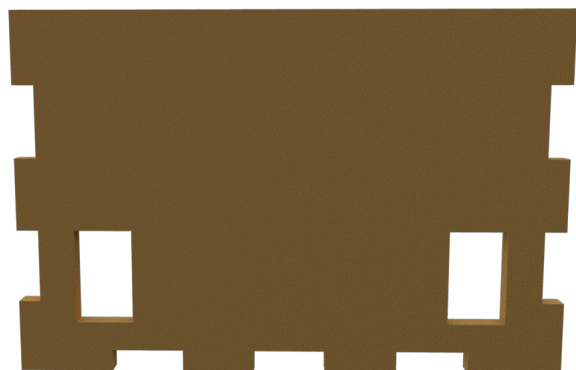
Cuerpo del robot



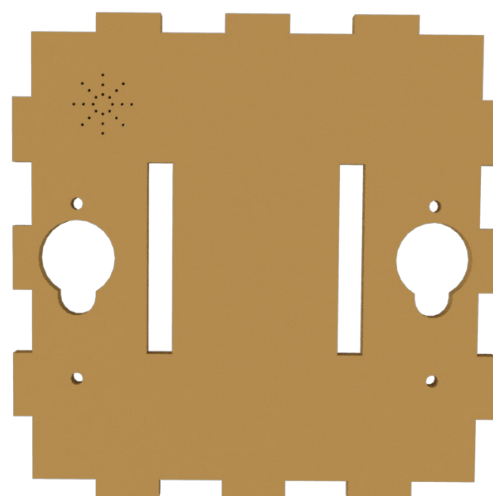
x 1



x 1



x 1



x 1

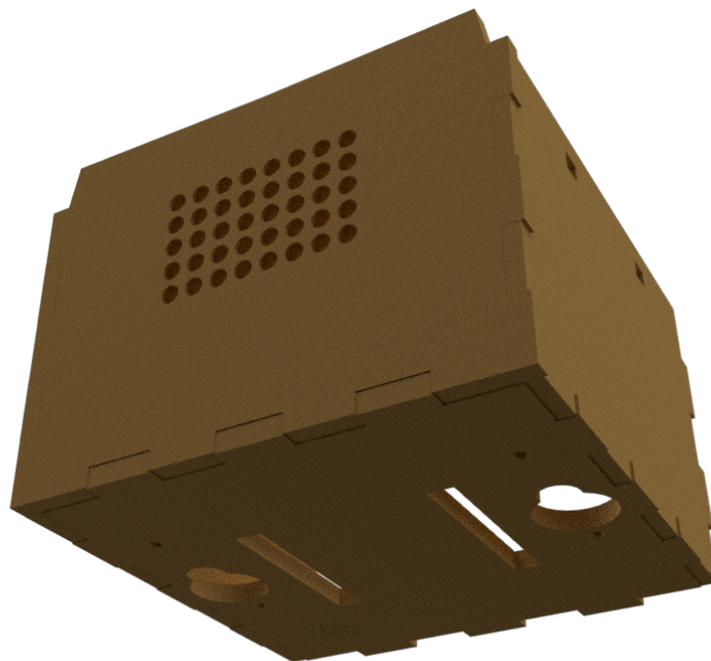
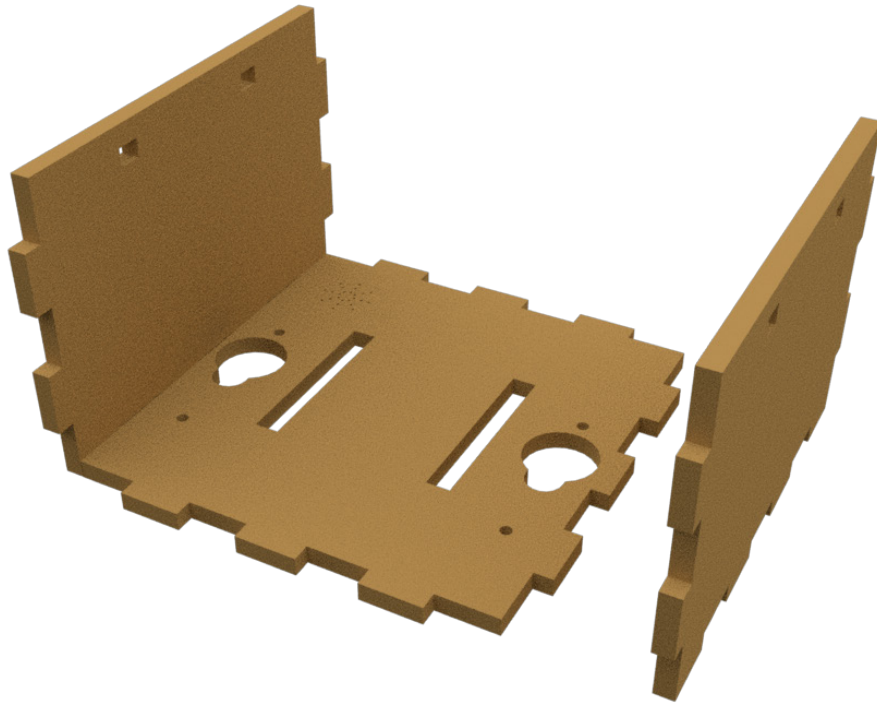
Tapa trasera

Se recomienda no pegar la tapa trasera del robot hasta finalizar las conexiones electrónicas, debido a que se vuelve difícil realizarlas si se encuentra adherida esta pieza.



Parte III

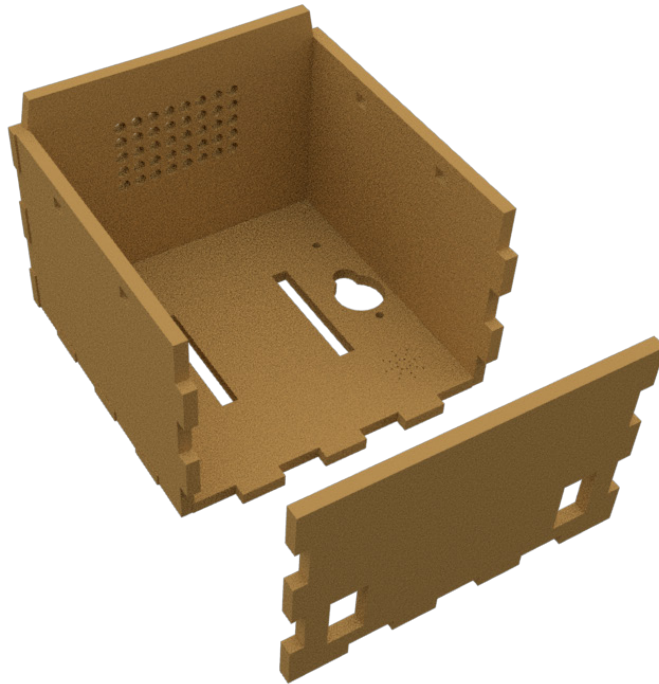
Cuerpo del robot





Parte III

Cuerpo del robot



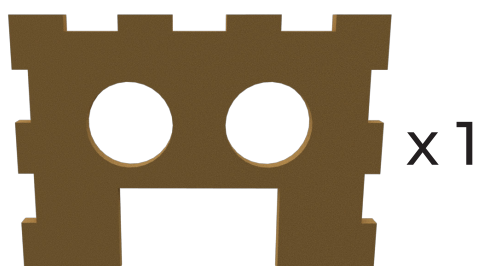
Antes de adherir la tapa trasera se recomienda haber realizado previamente las conexiones electrónicas del robot DEX.





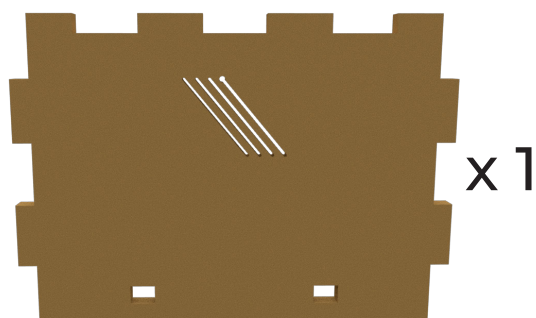
Parte IV

Cabeza del robot



x 1

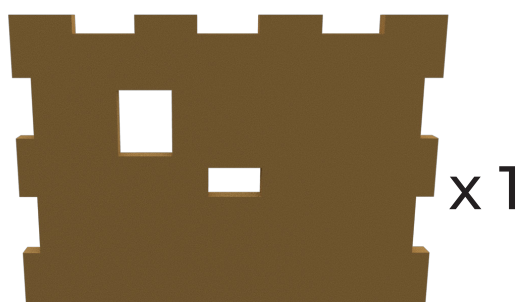
Tapa frontal - ojos



x 1



x 1



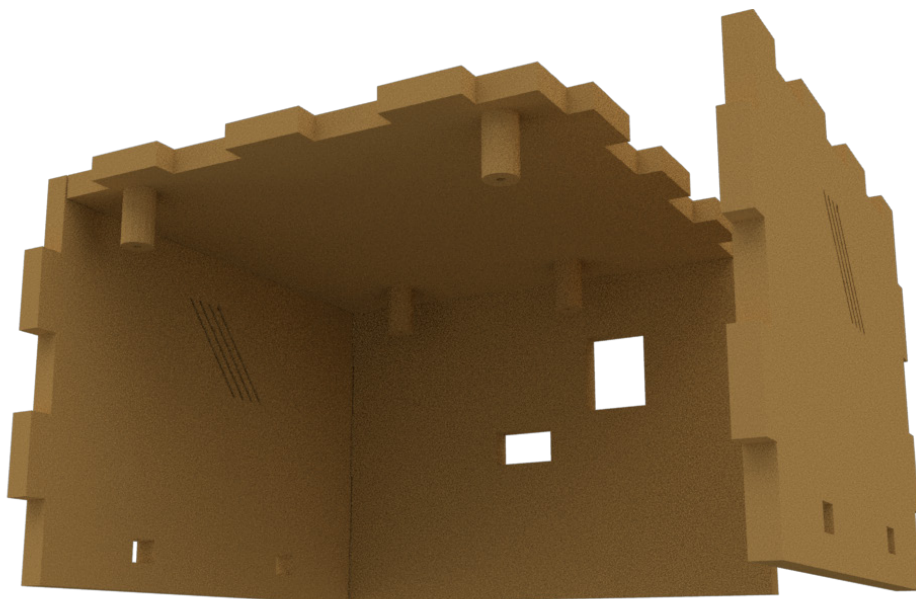
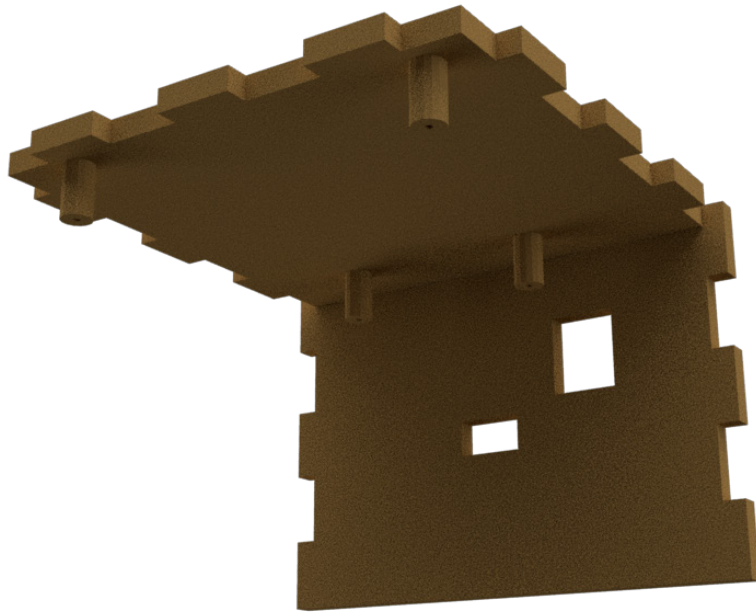
x 1

Se recomienda no pegar la tapa frontal del robot (donde se ubican los ojos) hasta finalizar las conexiones electrónicas, debido a que se vuelve difícil realizarlas si se encuentra adherida esta pieza.



Parte IV

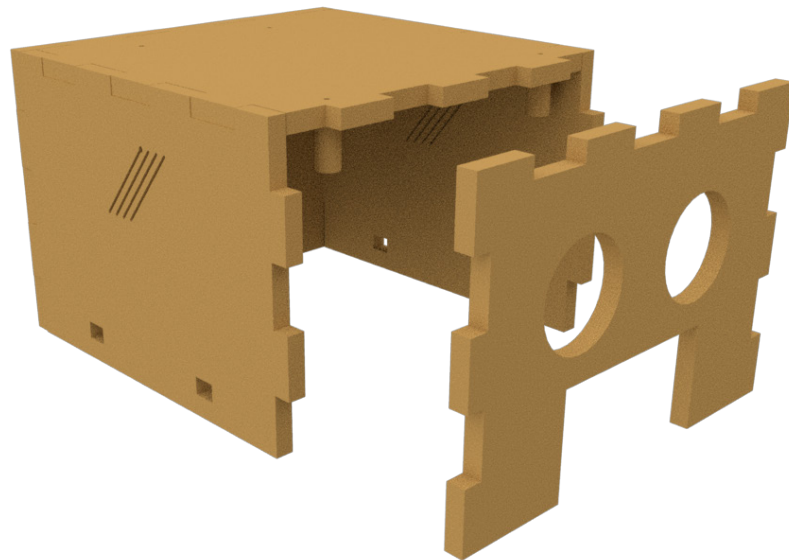
Cabeza del robot



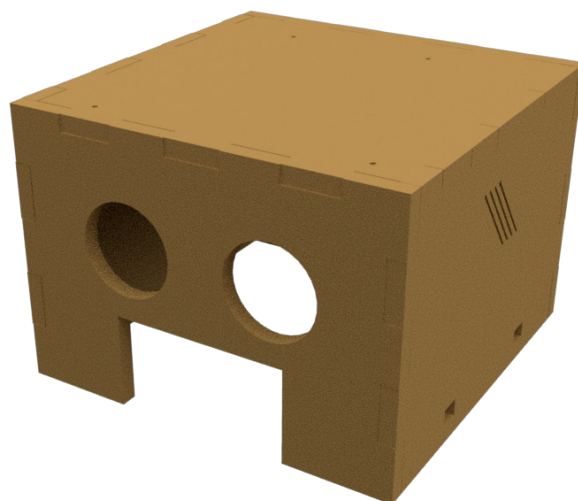


Parte IV

Cabeza del robot

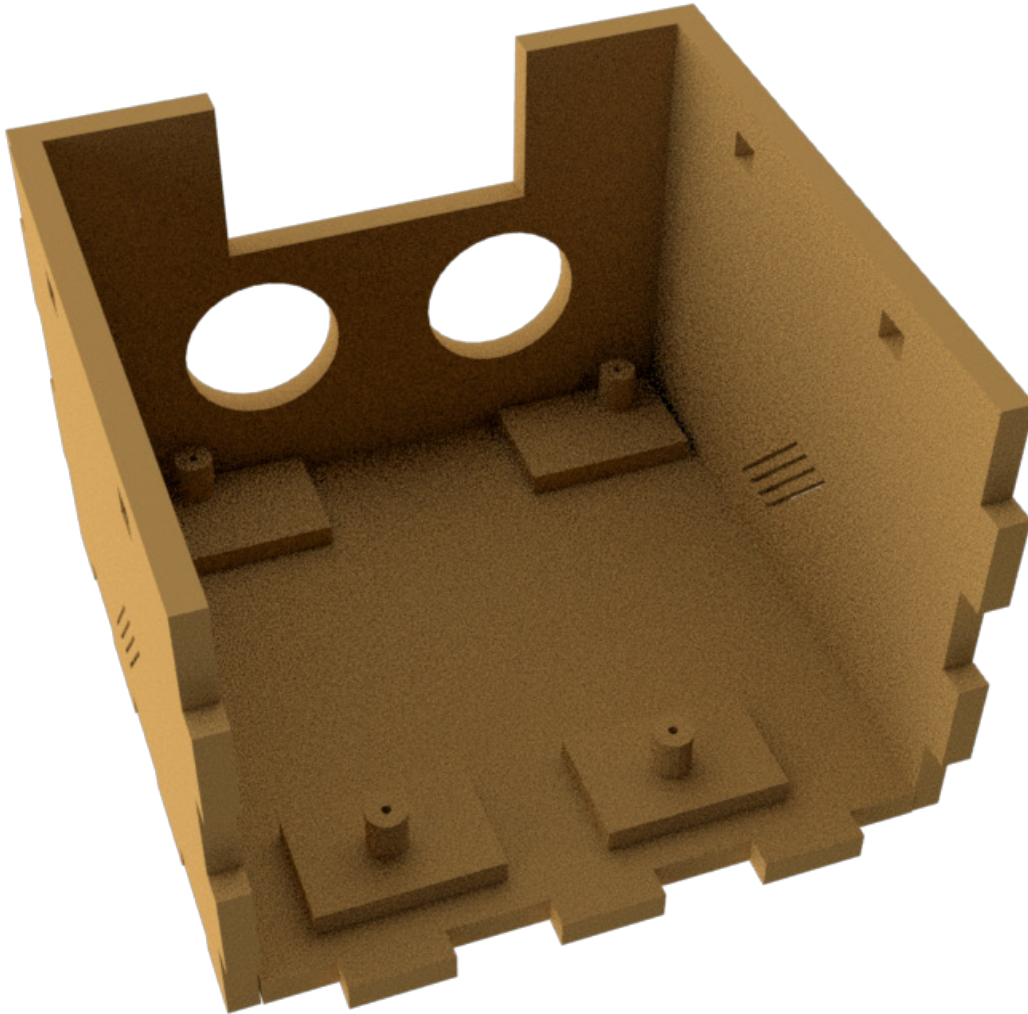


Antes de adherir la tapa frontal donde se ubican los ojos se recomienda haber realizado previamente las conexiones electrónicas del robot DEX.



Parte IV

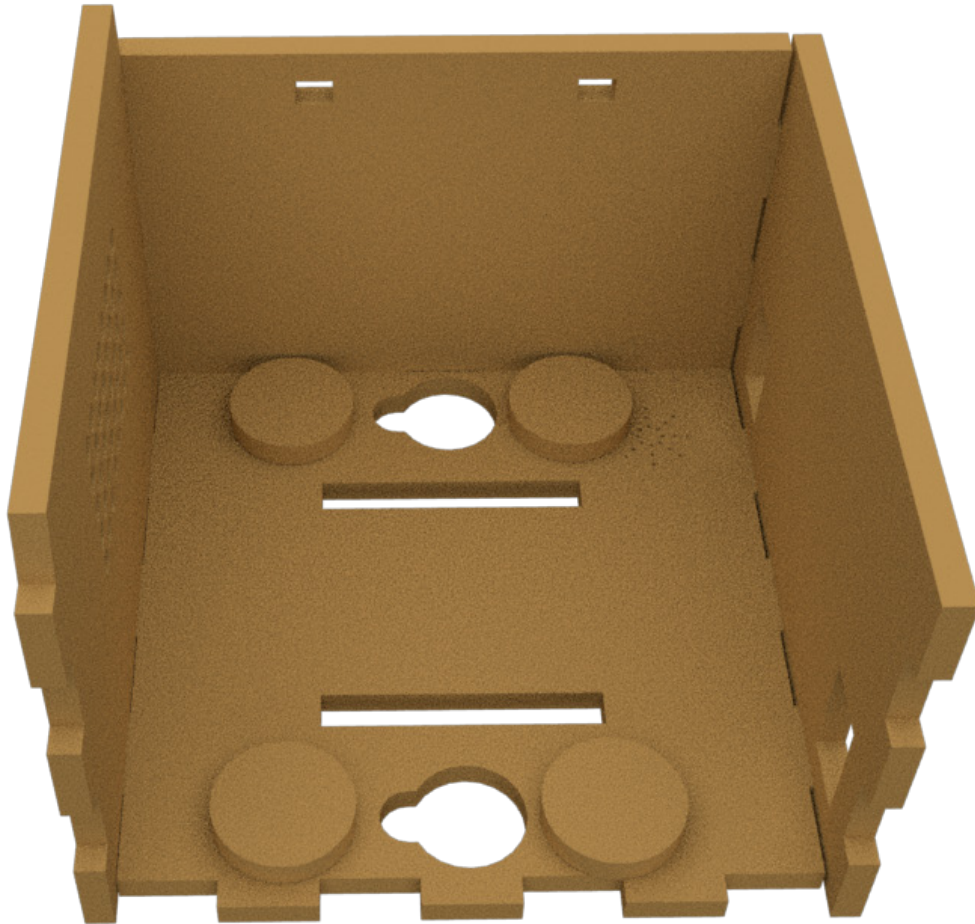
Cabeza del robot



Para sujetar el Shield para Arduino Nano a la cabeza del robot DEX podemos pegar 4 cortes con forma rectangular en las posiciones que se muestran en la imagen, esto servirá para tener una base donde atornillar la placa.

Parte IV

Cabeza del robot



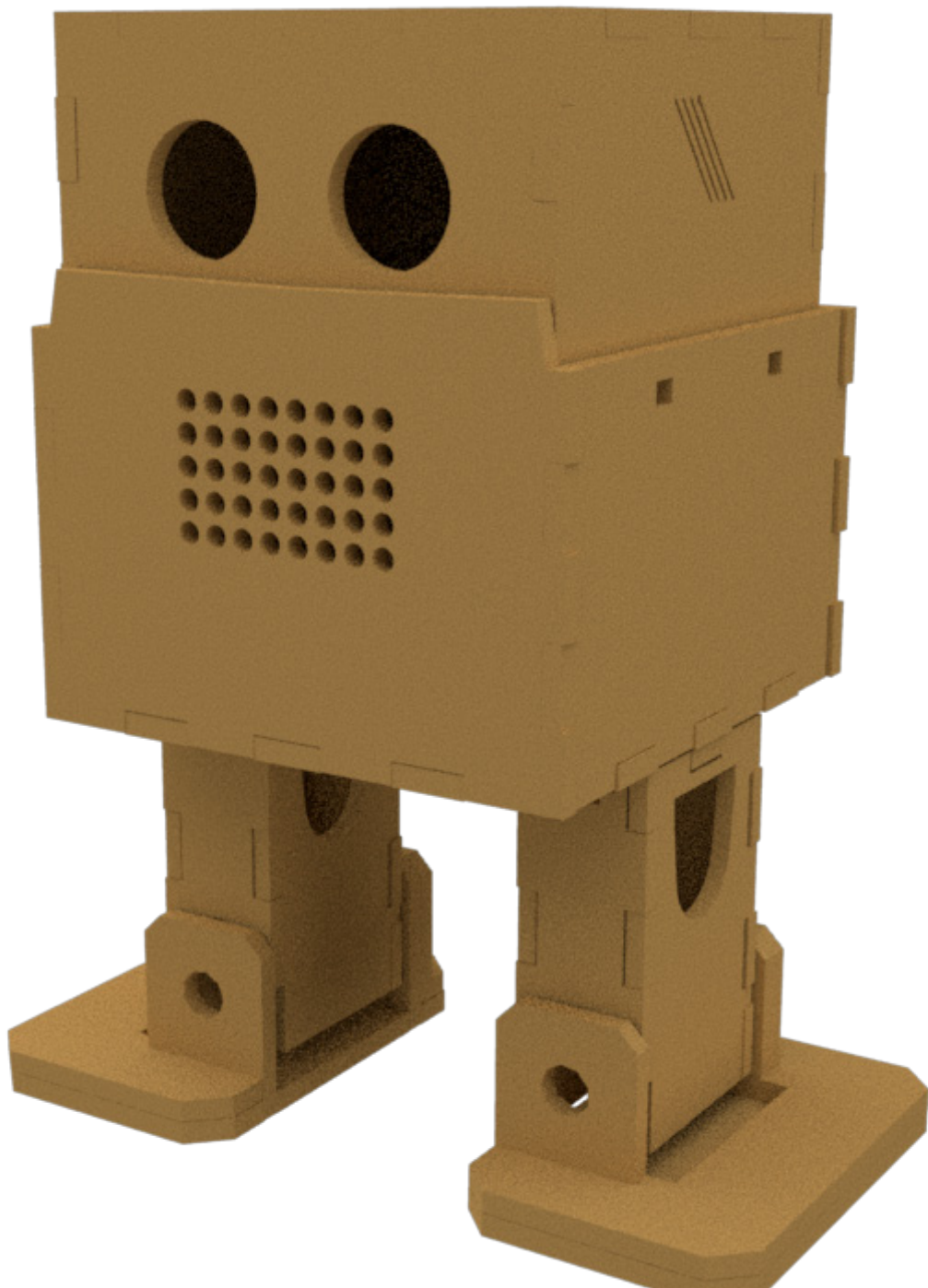
Opcional

Podemos hacer lo mismo en la base si deseamos atornillar los servomotores, sin embargo no es necesario pegar los cilindros si directamente pegamos los servomotores a la base, como se indica en la guía de conexiones.



Parte V

Montaje del robot





Parte V

Montaje del robot

