

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 .
- Bolsa (grande).
 - Dous (2) motores pap.
 - Dúas (2) rodas.
 - Soporte para os motores.
 - Soporte bateria.
 - Soporte bola tola.
 - Soporte circuíto impreso.
 - Porta baterías.
- Circuíto impreso (premontado).
- Catro Baterias AA
- Ferramentas precisas.
 - Desaparafusador philips nº1
 - Desaparafusador plano 2,5 a 3 mm
 - Soldador tipo lapis (só en caso necesario).





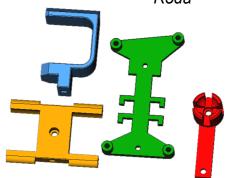








Roda





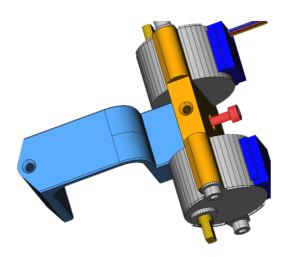


Escornabot 2017

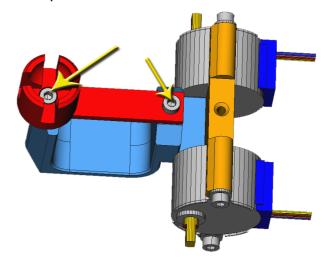


- Montaxe.
 - Montar os motores no seu soporte:
 - Precisamos catro (4) parafusos.
 - Prestaremos atención a hora de orientar a peza cara diante (fixarémonos no espazo para a cabeza do parafuso).
- ra

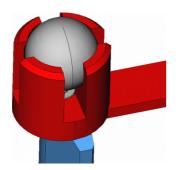
- Acoplar o soporte do porta-pilas.
 - Precisamos un (1) parafuso.



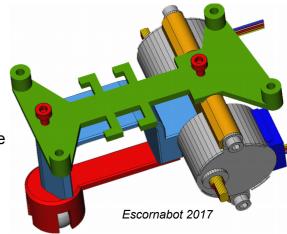
- Montar o porta roda tola:
 - Precisaremos dous (2) parafusos.



Montar a bola de aceiro.

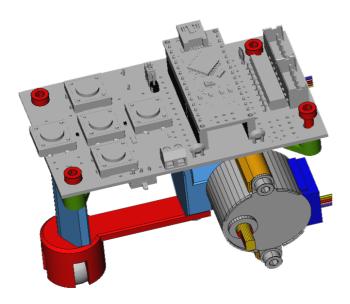


- o Montaxe do soporte do circuíto impreso.
 - Precisaremos dous (2) parafusos.
 - Arrolaremos os cables dos motores na parte dianteira do soporte (C.I.)

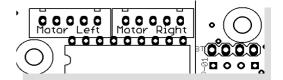




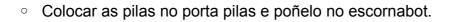
- Montaxe do circuíto impreso.
 - Precisaremos catro (4) parafusos.



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



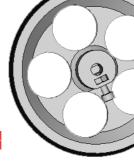
- o Colocar as porcas nas rodas.
 - Precisaremos dúas (2) porcas e un (1) parafuso.
 - En caso necesario nos axudaremos du soldador tipo lapis quente, tendo coidado que a porca quede centrada.
 - Abocar o parafuso a na porca.
- Calzar ar rodas coas Xuntas tóricas.

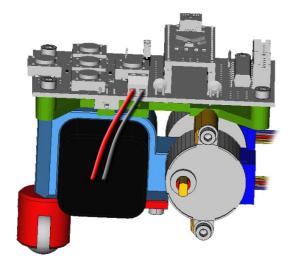


Facer as conexións ca placa



Cable preto

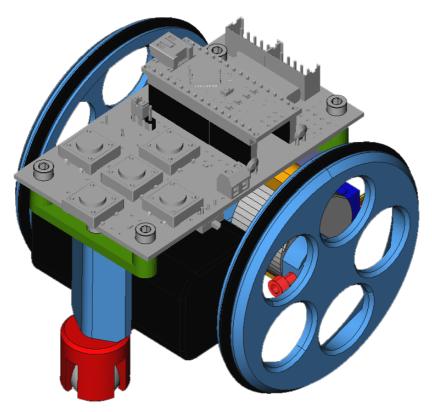




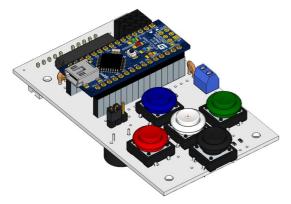
Páx. 3 de 7 Escornabot 2017



- 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 (usar o IDE Arduino)



[Para este obradoiro xa veñen programados]

https://www.arduino.cc/en/Main/Software



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 OSX, 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 f Mac OS X 10.7 Lio Linux 32 bits

Páx. 4 de 7 Escornabot 2017



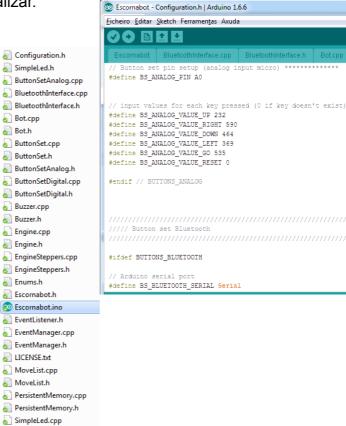
Instalar o IDE e baixar o firmware para o Escornabot.



- Cargar o escornabot.ino no IDE arduino.
- Axustes que podemos realizar.
 - Tipo de teclado.
 - Valores analóxicos dos pulsadores.
 - Para recollelos usar o .ino

https://goo.gl/xjlqWg

- Pasos dos motores:
 - Para o avance a cuadricula do xogo.
 - Para os xiros de 90° ou 60° para as grellas.

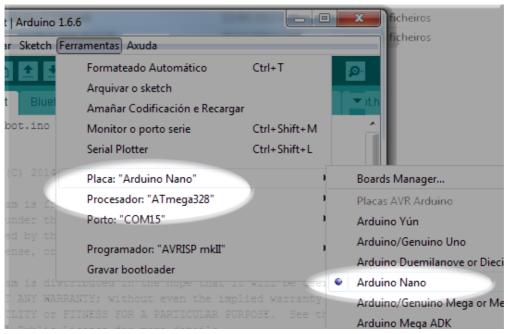


Configuración bluetooth , etc...

Páx. 5 de 7 Escornabot 2017



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

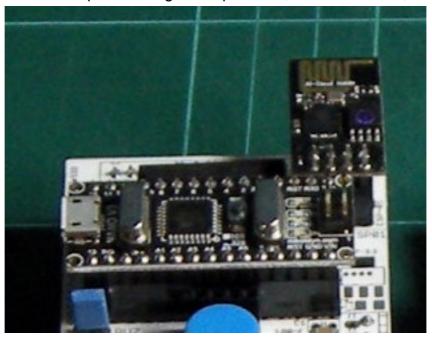


- Se nos confundimos non queimaremos o arduino, pero non o podemos usar ate reprogramar o cargador "bootloader"
- Para manexalo temos tres (3) Opcións
 - 1. Mediante o teclado.
 - 2 .Podemos conectar un Bluetooth, necesitaremos a APP de @lobotic https://github.com/lobotic/escornabot_app





■ 3. Utilizar un ESP-01 Programado co firmware de @mgesteiro non se precisa ningunha aplicación, só unha tableta, tlf...



https://github.com/escornabot/esp-muwi

Agora a A Xogar.:

ou mellor a inventar xogos





Páx. 7 de 7 Escornabot 2017