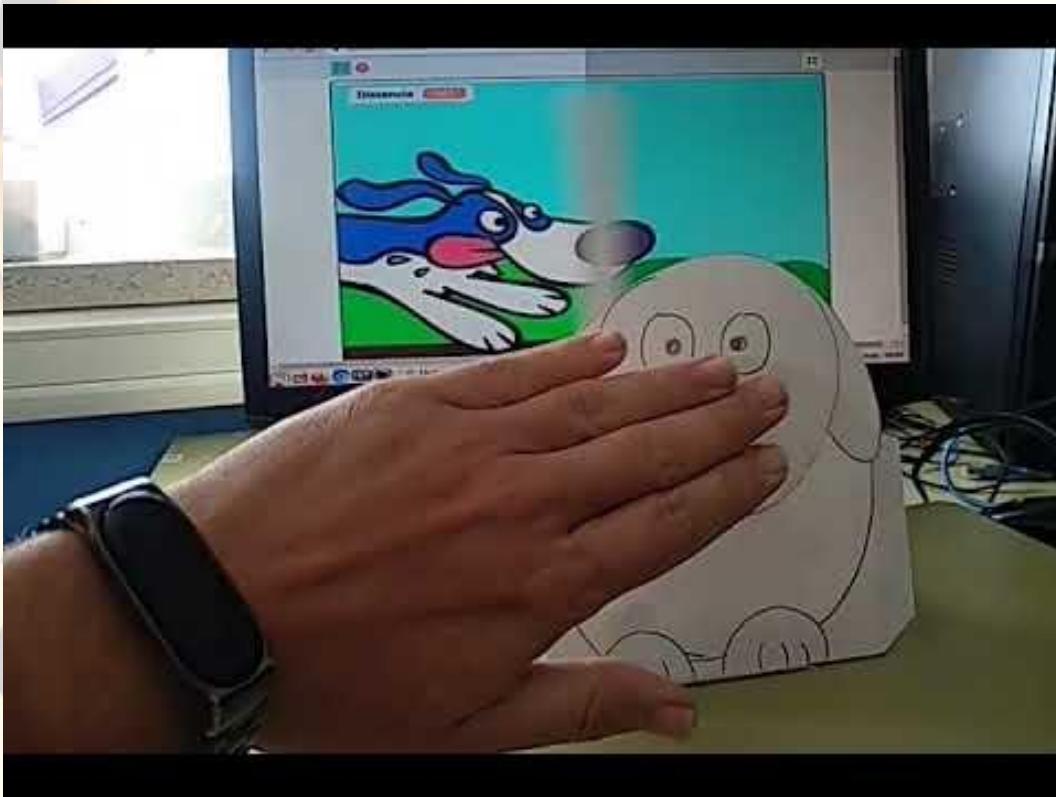
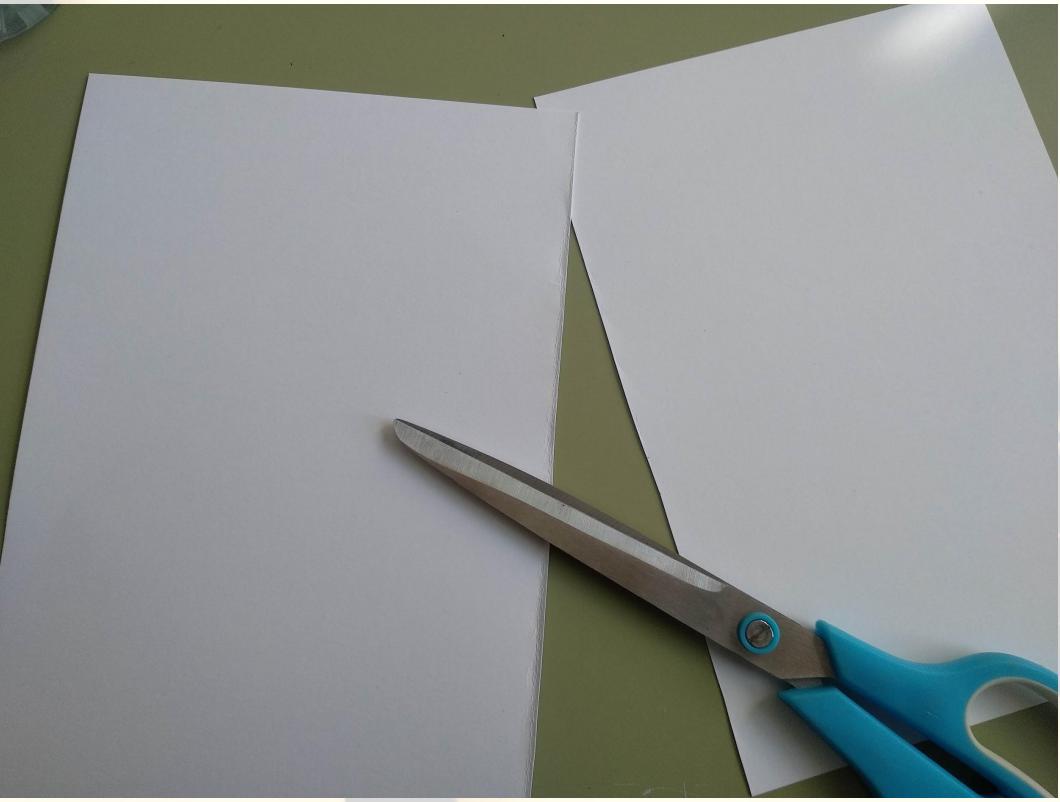


PERROBOT

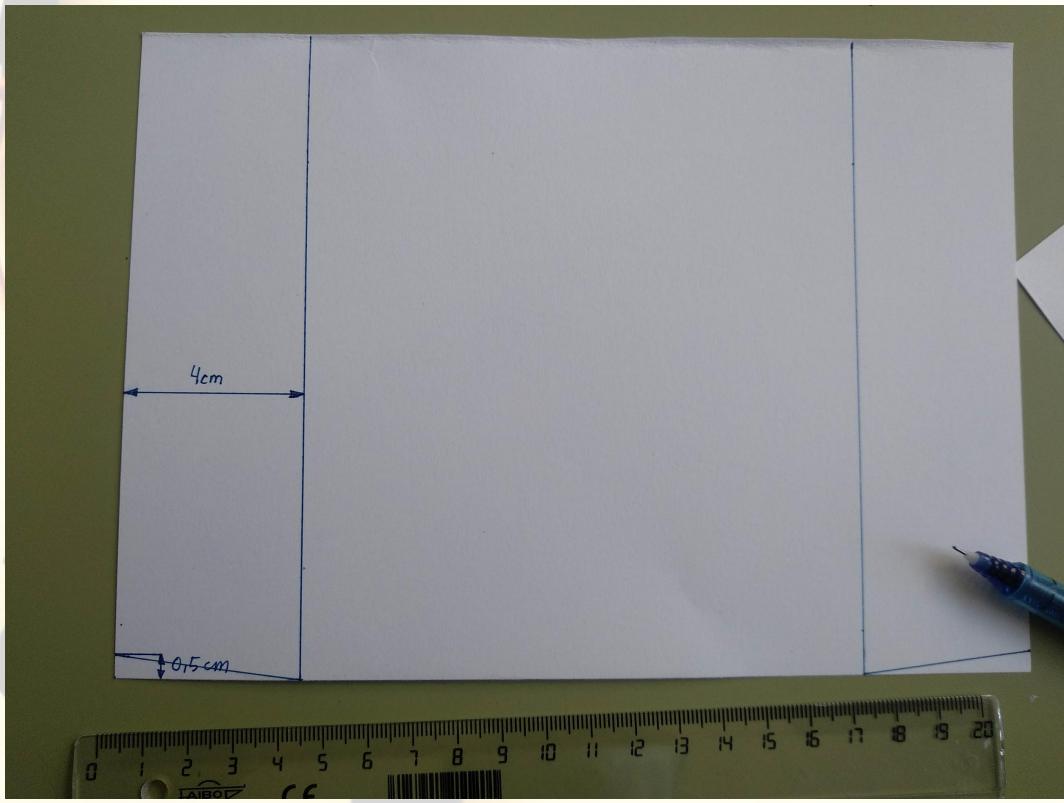
MATERIALES

- 1 Cartulina A4
- Pegamento
- Blu tack
- Un trozo de cartón
- Tijeras
- Regla
- Pinturas
- Placa Echidna
- Servomotor tipo Sg90
- Sensor SHARP

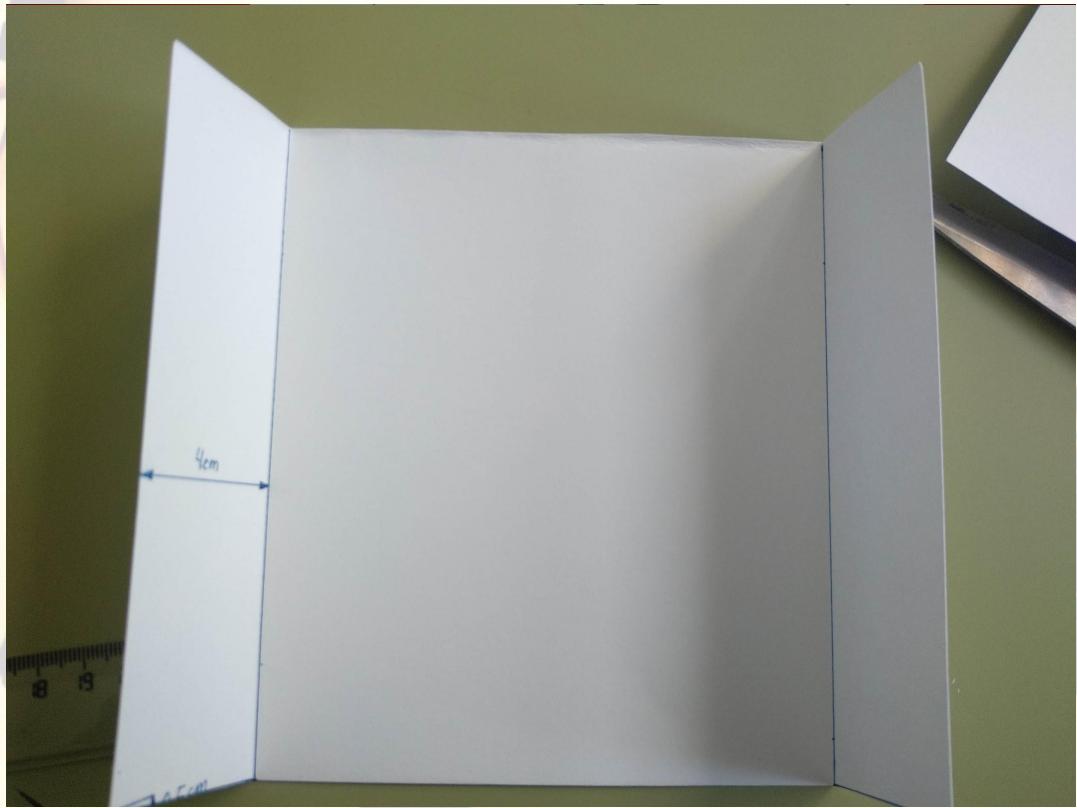




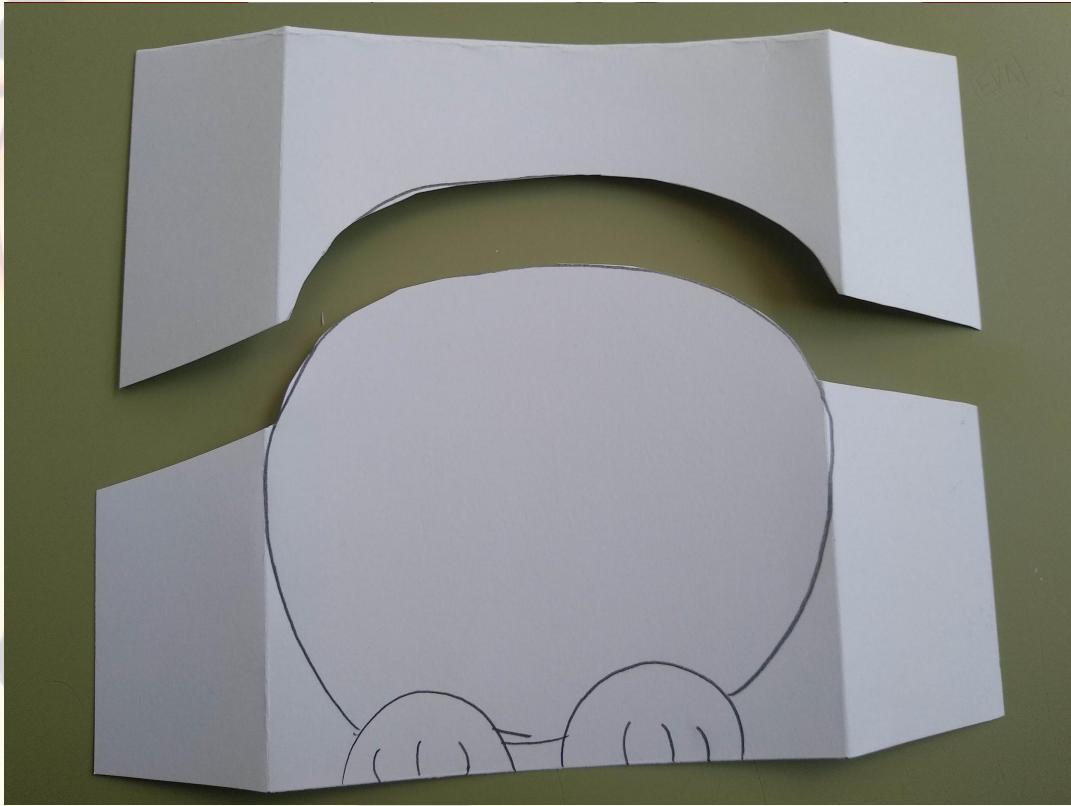
Cortamos la cartulina por la mitad



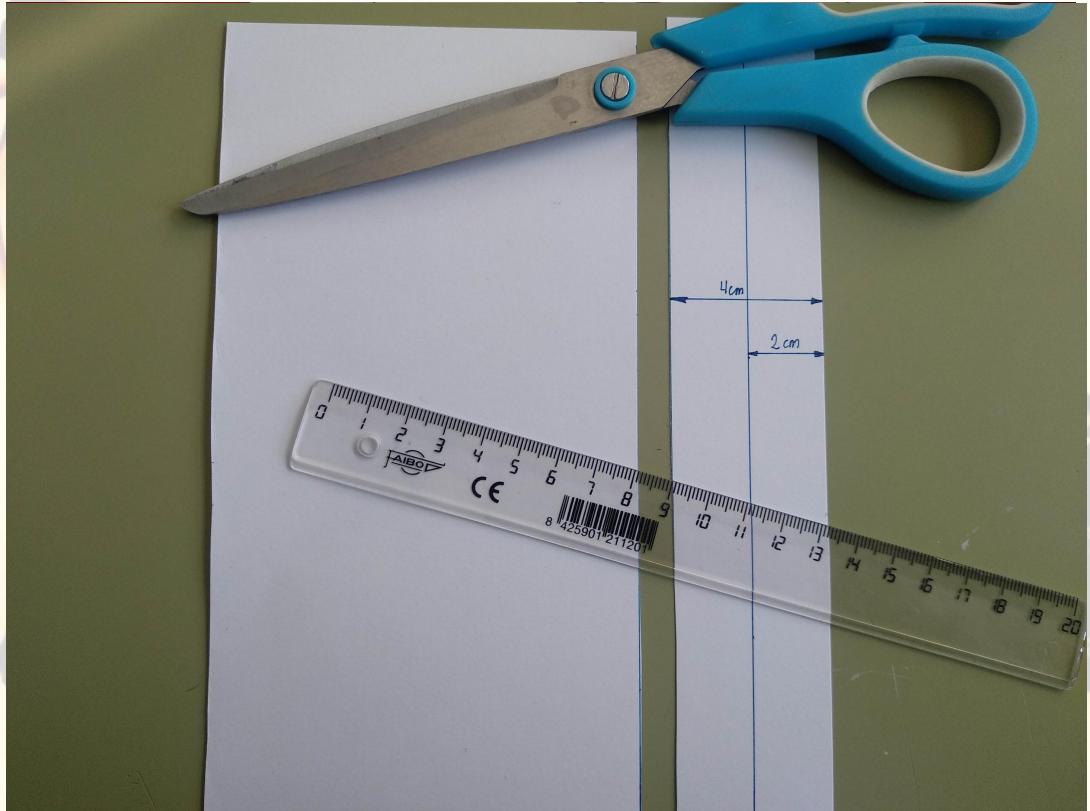
Dibujamos dos rectas paralelas a los bordes, a 4 cm de los mismos.
Dibujamos dos pequeños triángulos en la parte inferior, de 0,5 cm de altura como se ve en la fotografía.



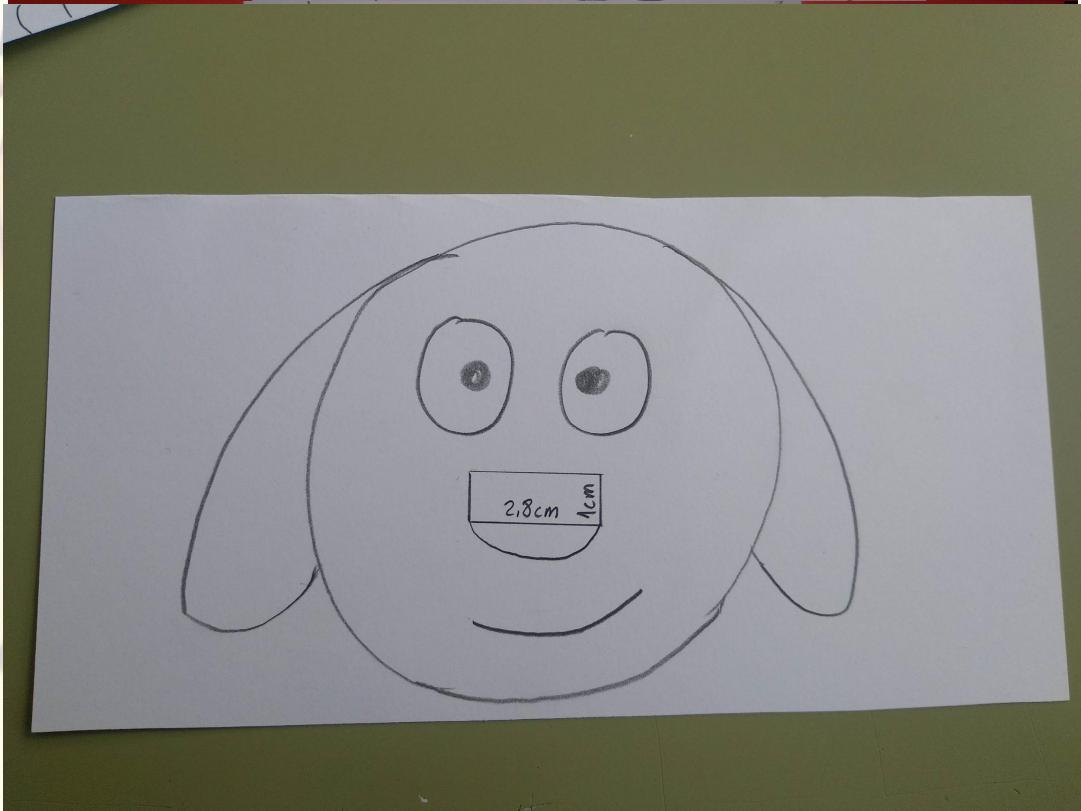
Cortamos los triángulos dibujados y doblamos por las rectas a 4 cm de los bordes



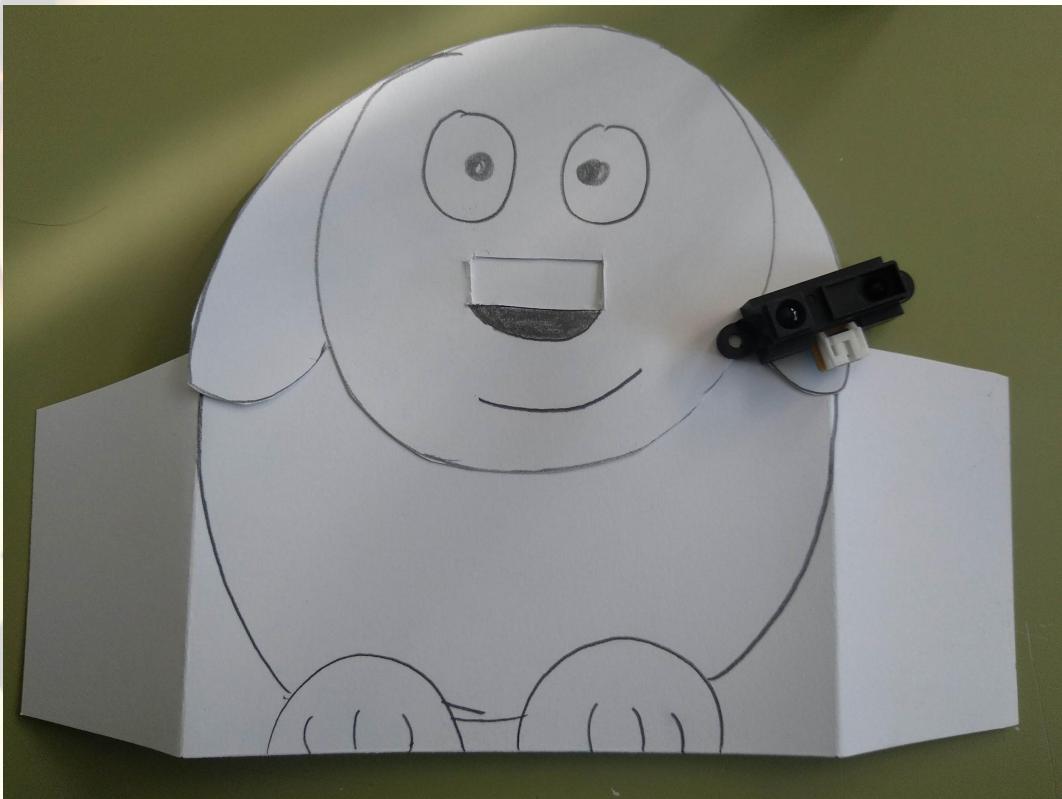
Dibujamos el cuerpo de nuestro perro y recortamos la silueta por la parte superior



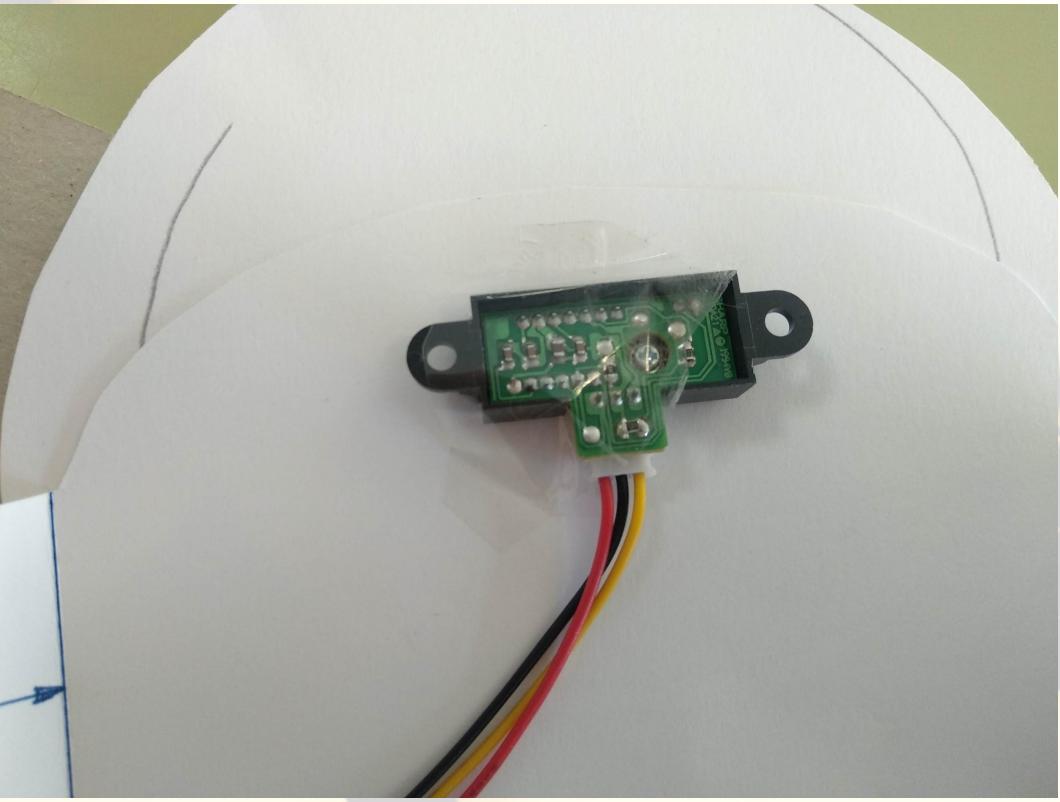
En la otra mitad de la cartulina dibujamos dos rectas paralelas a uno de los bordes largos, a 2 y 4 cm. del mismo. Servirá para hacer la cola



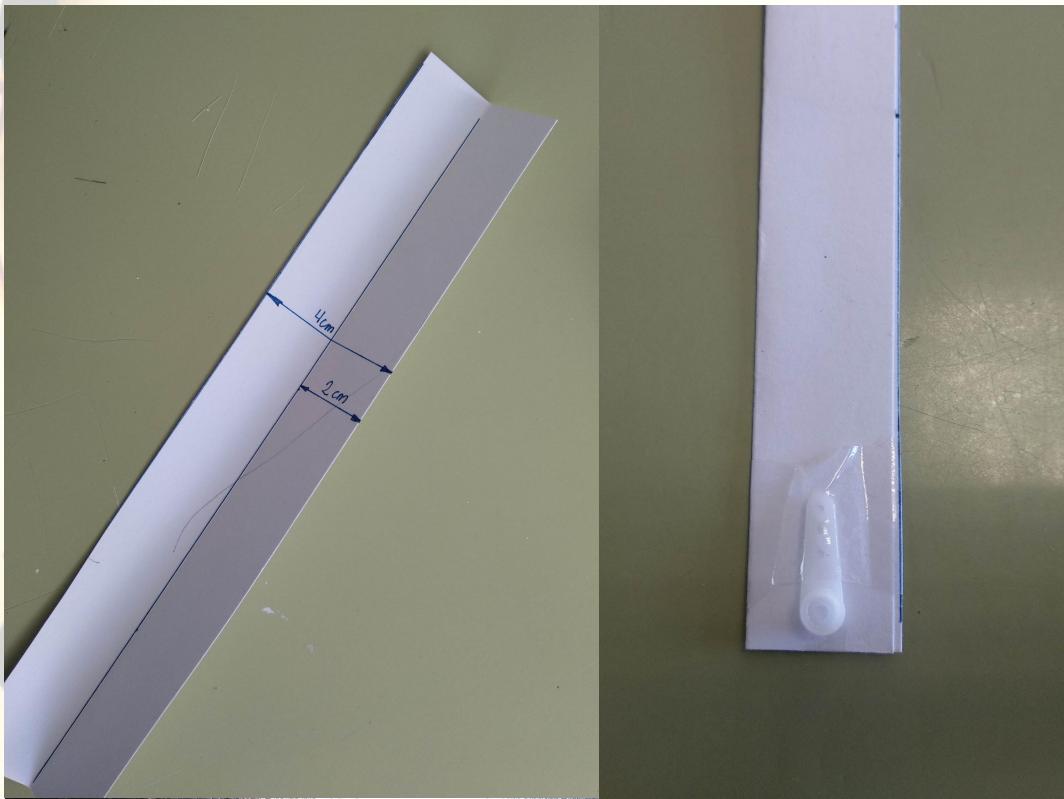
En lo que nos ha quedado de este trozo de cartulina dibujamos la cabeza, dejando marcado un rectángulo por el que asomará el sensor SHARP. Para el modelo que he utilizado ha sido 2,8x1 cm.



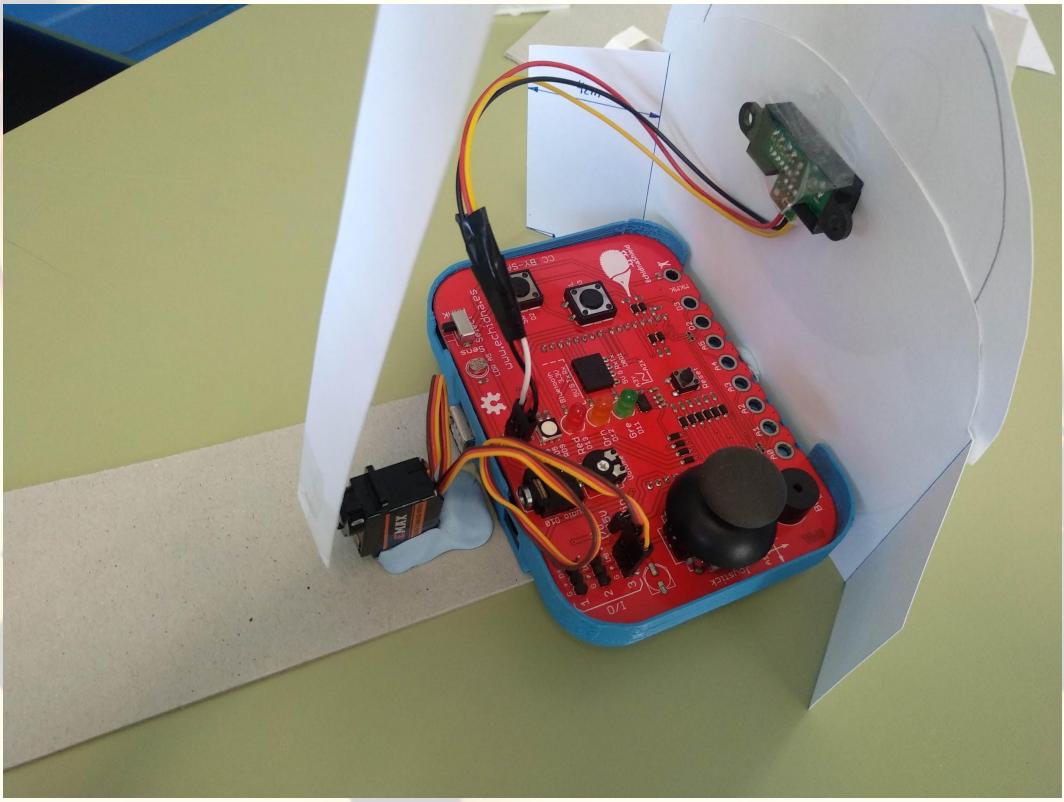
Recortamos el hueco del
sensor y pegamos la
cabeza en el cuerpo.
¡Píntalo como quieras!



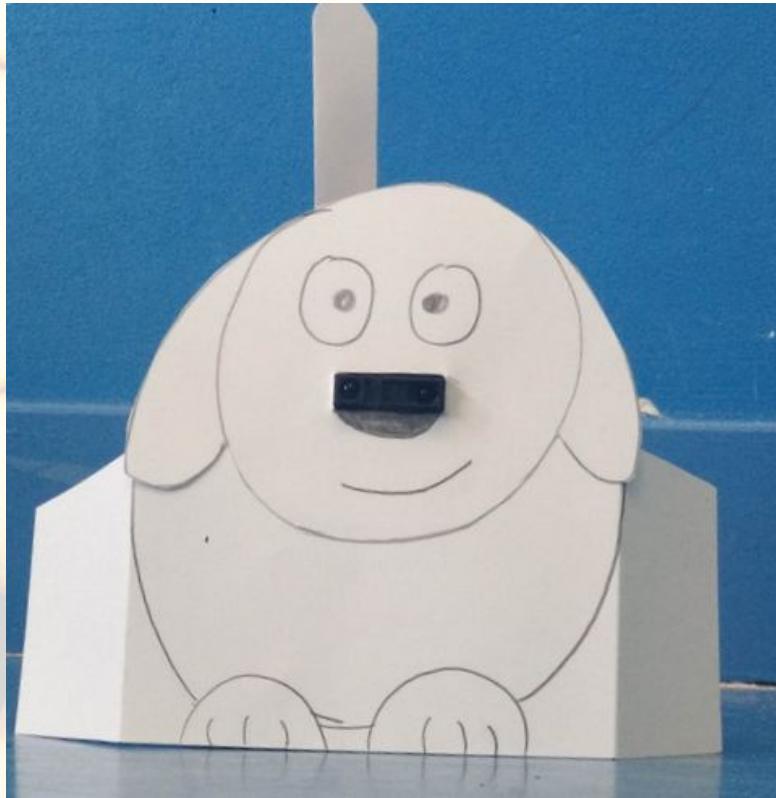
Recortamos el hueco del sensor también en el cuerpo y lo colocamos en su sitio. Podemos fijarlo con un poco de cinta adhesiva.



Doblamos la parte de la cola y la pegamos.
Queremos que tenga este doble grosor para aumentar su rigidez, pues va a ser una parte móvil. En la parte inferior fijamos con cinta un brazo de servomotor.



Fijamos la Echidna y el servomotor con Blu Tack al trozo de cartón, colocamos la cola en el servomotor y realizamos las conexiones: El sensor SHARP a la entrada analógica A4 y el servomotor a una de la Entradas/Salidas digitales (D4, D7 o D8)



¡Ya está listo tu PERRObot!

¿O has preferido hacer
algún otro animal?

Ahora... ¡a programar!