

Caminador con Carretilla / Walker with Wheelbarrow

Es un autómatas simple, muy curioso por la forma en que se desplaza. Es una adaptación del creado por Miguel3D de Makers Valladolid. <https://github.com/Makers-Valladolid/Stemfie-proyectos>

Piezas necesarias:

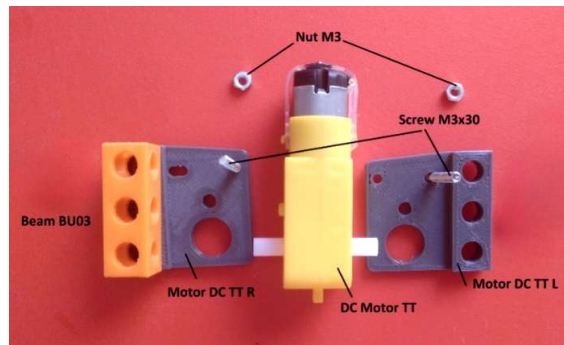
Las piezas necesarias las podéis encontrar en la carpeta STL <https://github.com/maynei/Automats-Stemfie/tree/main/Carreto/STL>. Cada pieza muestra el número de piezas a imprimir (por ejemplo: BU03.50x2, se tiene que imprimir dos piezas)

Otros tipos de materiales que hacen falta:

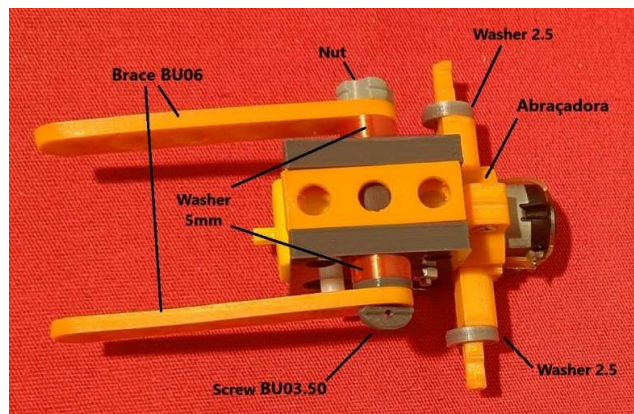
- 1 Motor DC TT
- 2 Tornillos M3x30
- 1 Tornillo M3x10
- 3 Tuercas M3
- 1 Porta-pilas de 2xAA con interruptor

Construcción:

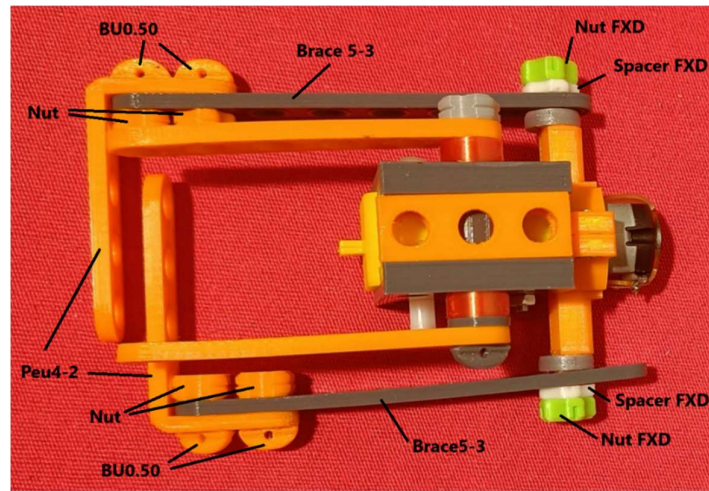
Se empieza con el montaje del **motor DC TT** en los soportes laterales que se fijan con dos tornillos **M3x30**, se coloca la abrazadera que se ajusta con un tornillo **M3x10** y sus tuercas correspondientes. Entre medio de los soportes laterales se coloca la viga **Beam BU03**.



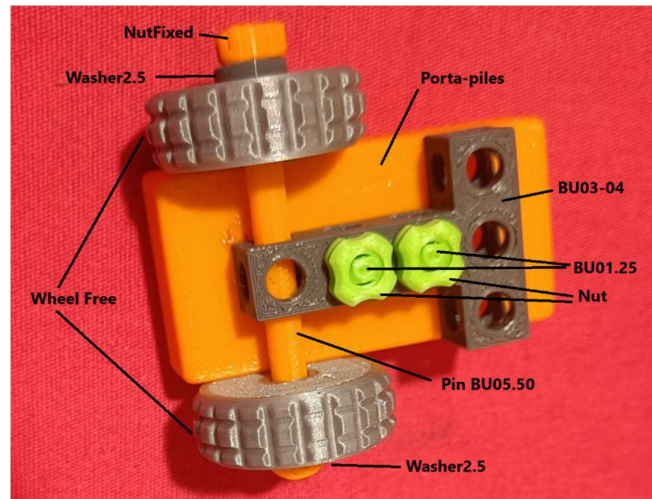
Siguiendo con la **Abrazadora** que se pone en la parte superior del motor, en sus brazos se ponen arandelas **Washer2.5** en el agujero del centro del BeamBU03 se pasa un tornillo **BU03.50** con el **BraceBU06** y una arandela **Washer5** y por la parte contraria lo mismo y se fija con un **Nut**.



Después se montan las piernas del caminador con dos **BU05-3**, dos **Peus4-2** con 4 tornillos **BU00.50** y 4 **Nuts**. En la parte superior se fijan a la abrazadera con **Nut fixed** y un **Spacer fixed**.



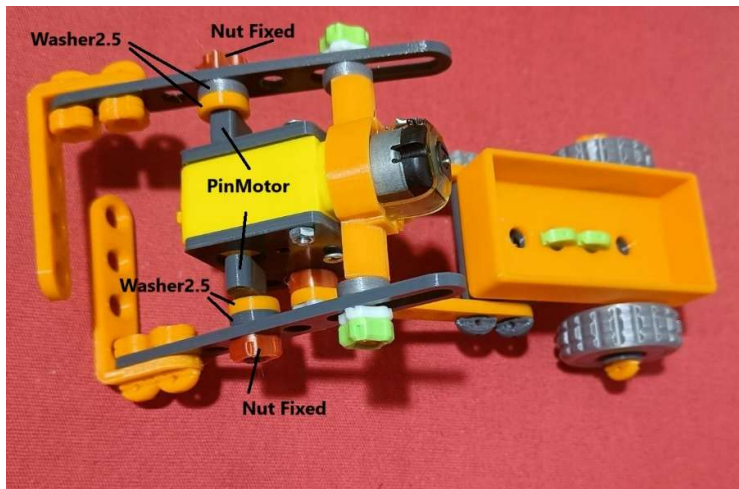
Seguidamente se puede continuar con el resto de la carretilla, montando el **Porta-pilas** con la viga en T **BU03-04** que se fija con dos tornillos **BU01.25** y sus **Nuts** correspondientes. El eje **PinBU05.50** pasa a través de la rueda con un **Washer2.5** primero, pasa por el tren de ruedas al otro lado con una rueda y la otra rueda arandela y un **NutFixed**.



Ahora es el momento de encajar i fijar la carretilla en los brazos del caminador.

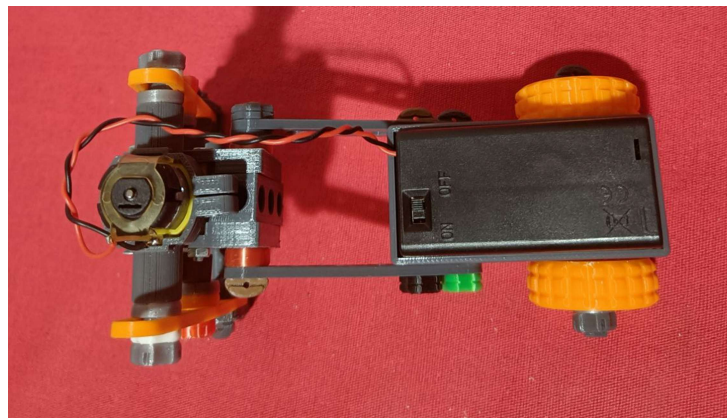


Para terminar el montaje hace falta poner cada **PinMotor** en la salida cada eje del motor en posición opuesta uno del otro. Colocar dos **Washer2.5** a cada lado y un **NutFixed**.



Hay que advertir que, según las tolerancias de las impresiones, tal vez sea necesario modificar el grosor de alguna de las arandelas para que ajustar las holguras.

La parte eléctrica es muy simple, es necesario poner una caja porta-pilas con interruptor, y soldar los cables al motor, seguidamente colocar las pilas en la caja y realizar las pruebas de funcionamiento.



A disfrutar del autómata, mejorarlo y crear nuevos

<https://github.com/mayne>



