

MECANISMOS - Engranajes

Base ED1



1x Base ED1 09x02x0.5



3x BeamSTRESS_ERHRHDE_BU02x01x01



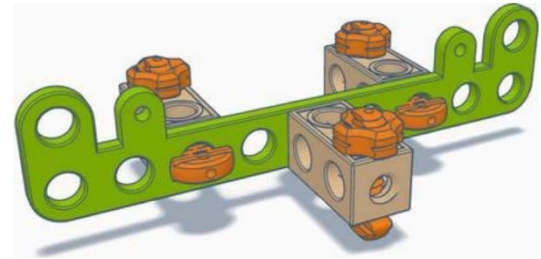
3x ScrewFL-RHRHD_BU01.50



3x ScrewFL-RHRHD_BU00.25



3x NutRH_BU01.00x00.50



Engranaje 90° - Paso 1/4



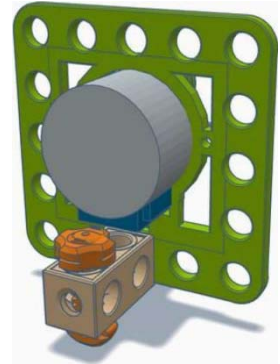
1x Base Motor 05x05x05



1x Motor Paso a Paso



2x Tornillos M3x6



1x BeamSTRESS_BU03x01x01



3x ScrewFL-RHRHD_BU01.50



3x NutRH_BU01.00x00.50

Engranaje 90° - Paso 2/4



1x BeamSTRESS_BU05x01x01



1x BeamSTRESS_ERHRHDE_BU05x01x01



1x Adaptador motor 01x01x01



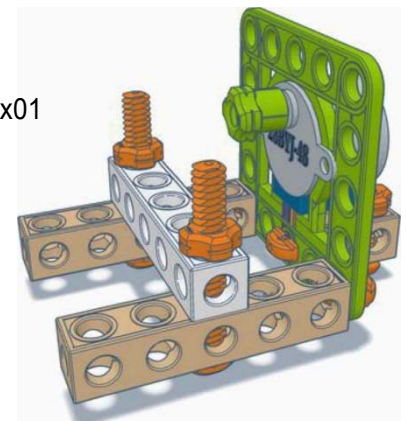
2x ScrewFL-RHRH D_BU03.25



2x ScrewFL-RHRHD_BU01.50

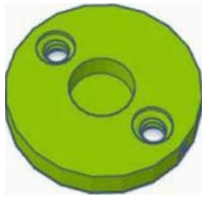


2x NutRH_BU01.00x00.50



MECANISMOS - Engranajes

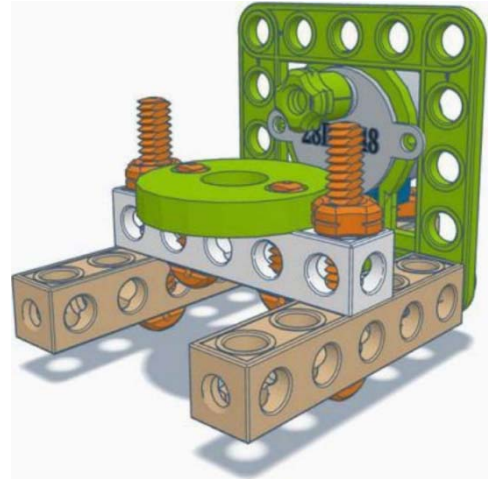
Engranaje 90° - Paso 3/4



1x Base Rodamiento 03x03



1 x ScrewFL-RHRHD_BU01.50



Engranaje 90° - Paso 4/4



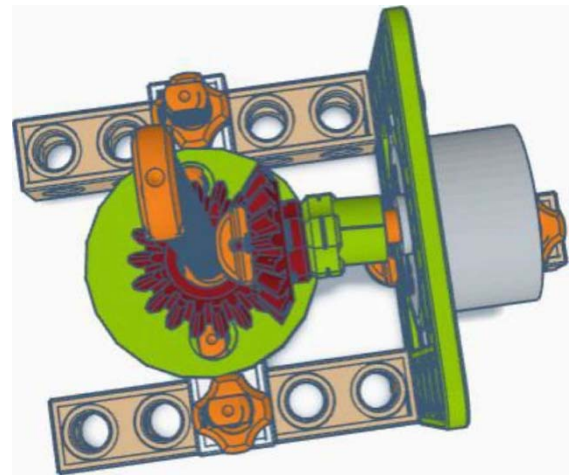
2 X Engranaje 90°



1x ScrewFL-RHRHD_BU00.75



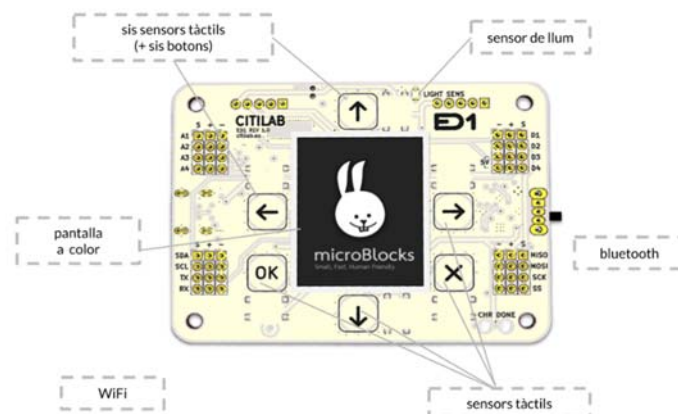
1x ScrewFL-RHRHD_BU08.00



Una vez tenemos las piezas impresas y montadas, vamos a ver cómo se puede automatizar.

La placa educativa ED1 nos puede servir para controlar el motor paso a paso del mecanismo y se puede programar con el entorno de Microblocks. La placa ED1 se puede adquirir en Innovadidactic:

<https://shop.innovadidactic.com/ca/microblocks/1625-placa-ed1-8436574310009.html>

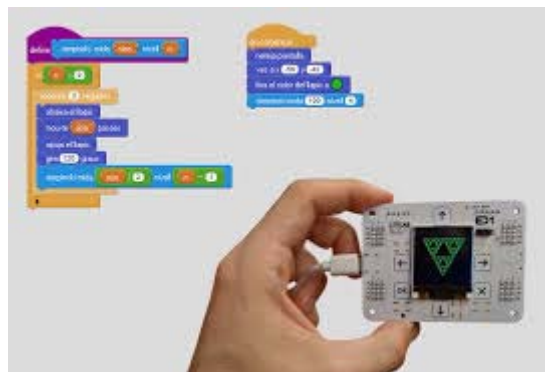


MECANISMOS - Engranajes

La placa microcontroladora ED1 ha sido diseñada en el Citilab con el objetivo de poder realizar proyectos educativos de robótica, electrónica creativa, domótica e incluso Internet de las Cosas, gracias a las opciones de conectividad que incorpora. La ED1 ha obtenido la certificación CE.

La placa ED1 se basa en un procesador ESP32 de 32 bits. Incluye 6 botones táctiles, un sensor de luz, un sensor de aceleración de 3 ejes, un receptor de infrarrojos y un sensor de temperatura. Dispone de pantalla a color de 1,44" y 128×128 píxeles. Incluye dos conexiones para motores paso a paso del tipo 28BYJ-48. Es posible conectar sensores y actuadores externos con 4 entradas/salidas digitales, 4 entradas analógicas y conectores SPI y I2C. La placa utiliza una batería recargable tipo 16340 o RC123A e incorpora un gestor de carga con indicación de batería llena. Para programar, alimentar y recargar la placa se utiliza un conector USB-C.

La programación de la placa ED1 se hace con MicroBlocks, un lenguaje de programación visual para bloques similar a Scratch, que funciona dentro de la placa y permite trabajar tanto en proyectos interactivos como autónomos de forma transparente.



<https://market.citilab.eu/es/producte/placa-ed1/>

También se puede hacer con cualquier otro tipo de placa tipo Arduino

Aquí tenéis los modelos con Tinkercad:

Mecanismo Engranajes 90°

<https://www.tinkercad.com/things/h6KeggN04TP-stmfie-model1>

Kit piezas Engranajes 90°

<https://www.tinkercad.com/things/2n5cYRc0eYO-stmfie-kit-mecanismes1d>

Engranajes a 90°

<https://www.tinkercad.com/things/hb3fxp6DxCr-stmfie-90>

Mecanismo Leva:

<https://www.tinkercad.com/things/3f8AXsUY9pA-stmfie-model2d>

Kit piezas Leva

<https://www.tinkercad.com/things/5if5c10mqhX-stmfie-kit-mecanismes2d>

MECANISMOS - Engranajes

Mecanismo Biela-Manivela

<https://www.tinkercad.com/things/fKLJ6DGhS4K-stemfie-model3d>

Herramientas:

<https://www.tinkercad.com/things/lAZpFkonc8L-stemfie-tools>

Naturaleza:

<https://www.tinkercad.com/things/2oIXlfamFh9-stemfie-nature>

Base ED1:

<https://www.tinkercad.com/things/0Pb2y0A9ssh-stemfie-base-ed1>