

- Inventario de componentes

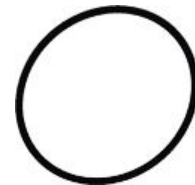
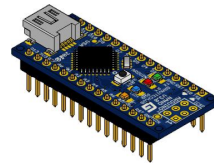
- Arduino Nano.
- Dos (2) juntas tóricas.
- Cinco (5) botones para los pulsadores.
- Bola de 14mm.
- Quince (15) tornillos M3.
- Dos (2) tuercas.
- Dos (2) motores 28BYJ48 5V.
- Dos (2) ruedas.
- **Soporte para los motores.**
- **Soporte batería.**
- **Soporte bola loca.**
- **Soporte circuito impreso.**
- Porta baterías.

- Circuito impreso (premontado).

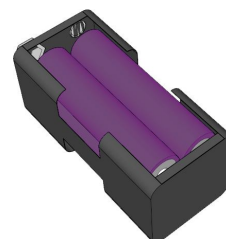
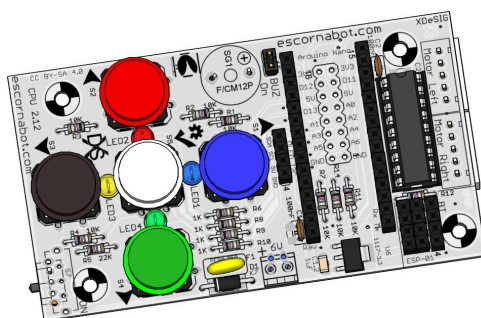
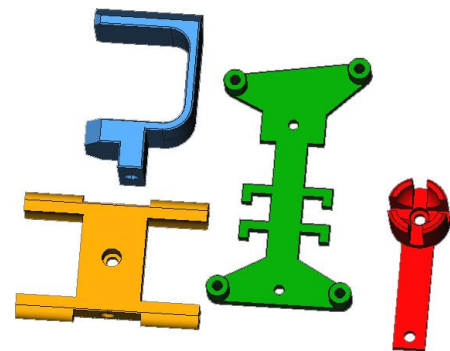
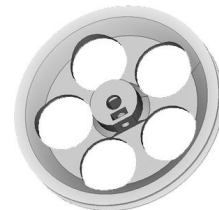
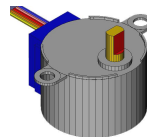
- Cuatro baterías AA

- Herramientas precisas.

- Destornillador philips nº1
- Destornillador plano 2,5 a 3 mm

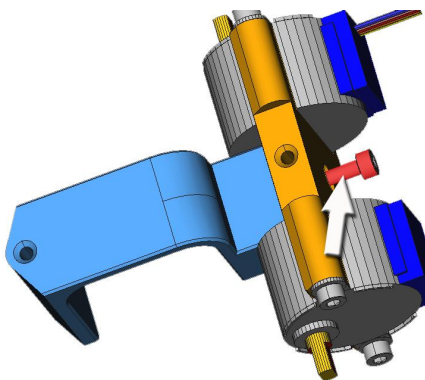
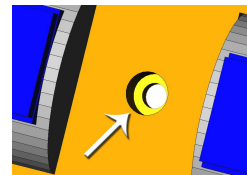
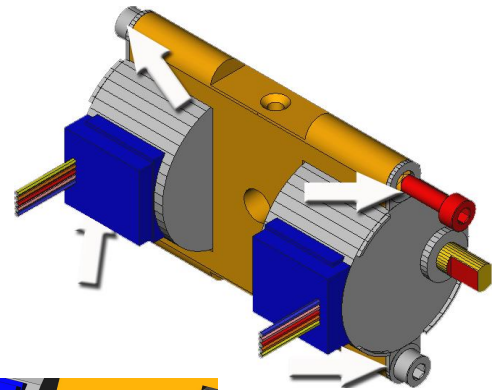


junta tórica

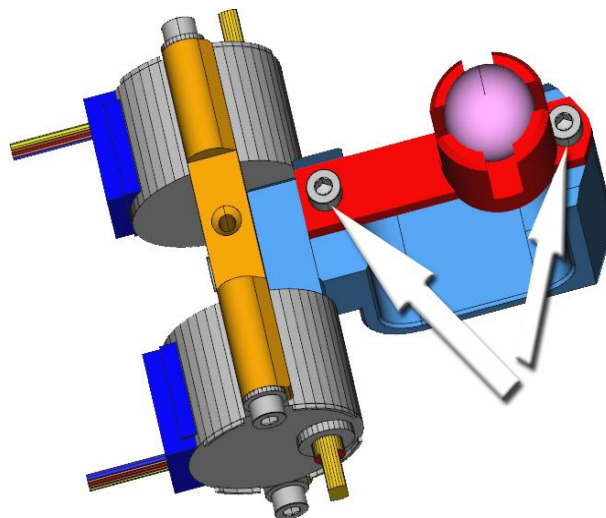


Comenzamos el montaje:

- Monta los motores en su soporte:
 - Necesitas cuatro (4) tornillos.
 - Presta atención a la hora de orientar la pieza, fíjate en el espacio para la cabeza del tornillo.
- Acopla el soporte del porta-pilas.
 - Necesitas un (1) tornillo.

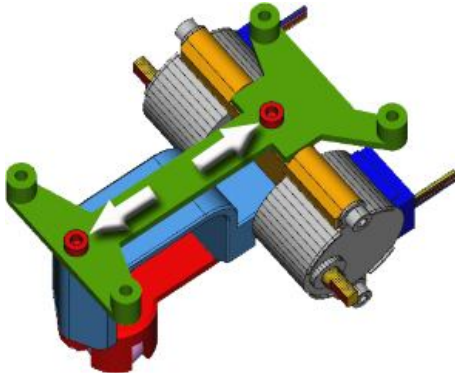


- Monta el porta rueda loca:
 - Necesitas dos (2) tornillos.

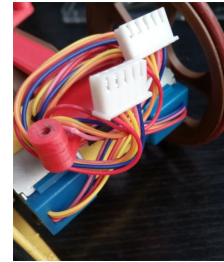


Anexo Montaje

- Montaje del soporte del circuito impreso.

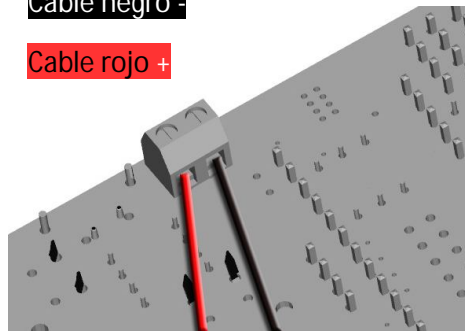


- Necesitas dos (2) tornillos.
- Puedes enrollar los cables de los motores en el saliente de esta pieza.

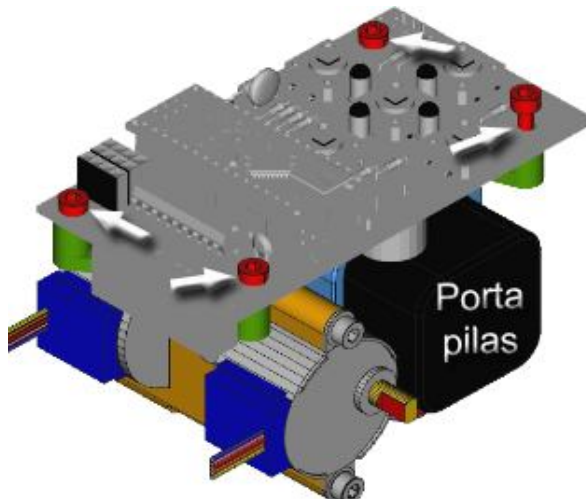


- Conecta los cables de las pilas en el conector del circuito impreso.

- Cable negro -
- Cable rojo +

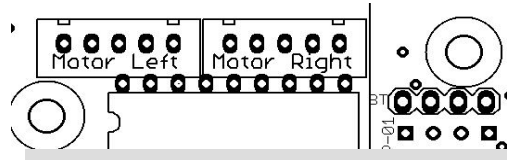


- Ahora puedes poner las pilas en el porta pilas
- Montaje del circuito impreso (hardware libre).
- Necesitas cuatro (4) tornillos.

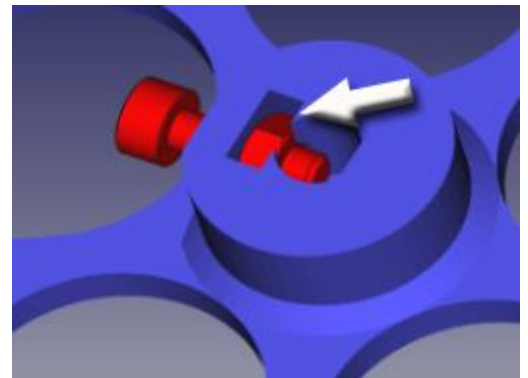


Anexo Montaje

- Conecta los cables de los motores, atendiendo a que los motores izquierdo y derecho queden en su conector correspondiente.
 - Considera que los botones son la parte trasera del robot.



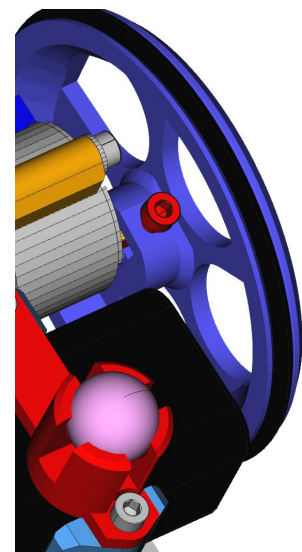
- Coloca las tuercas en las ruedas.
 - Necesitas dos (2) tuercas y (2) tornillos M3.
 - Coloca la tuerca como se indica en la fig.
 - Abocar el tornillo en la tuerca.



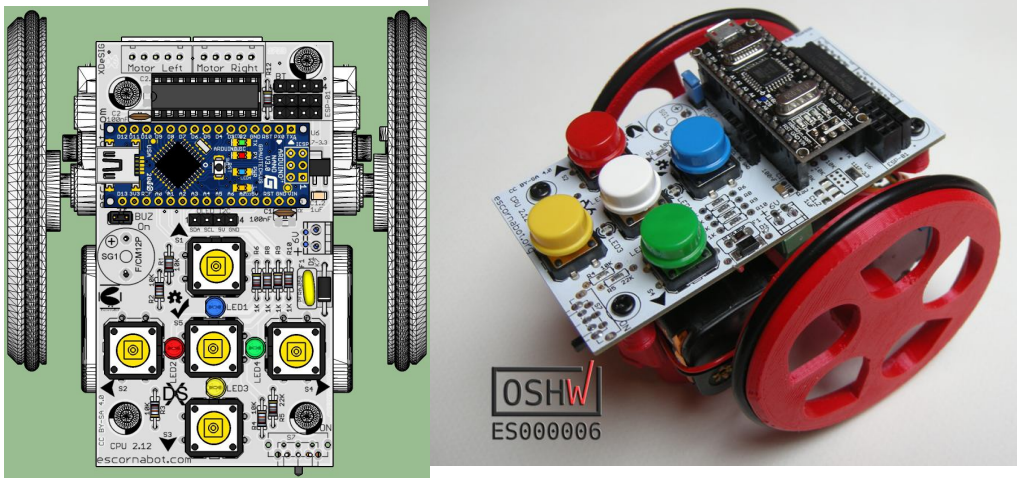
- Calza las ruedas con las juntas tóricas.



- Coloca las ruedas en el eje de cada motor.
 - Ajusta los tornillos (no es preciso hacer fuerza).



- Ya sólo queda colocar el Arduino y los botones en los pulsadores.
- Fíjate bien en la orientación del Arduino Nano



- La colocación de los colores de los botones obedece al [código de colores](#) en las luces de navegación.
 - Repasa visualmente todo los pasos.

La electrónica de Escornobot Singularis esta certificada por Open Source Hardware Association.