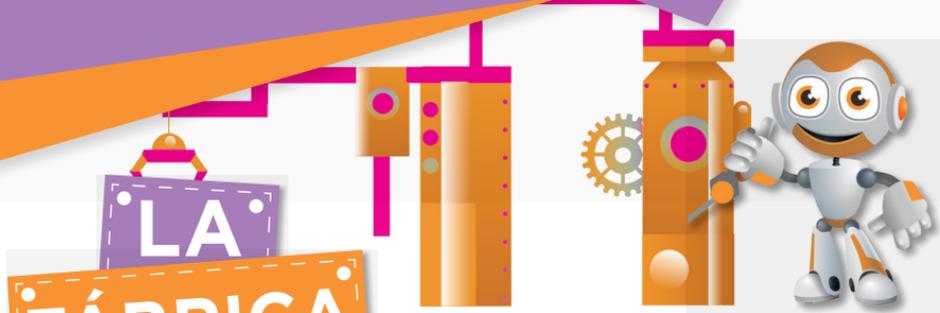


El cuadrúpedo



LA
FÁBRICA
DIVERTIDA



1 Portapilas AA con cables



2 Motorreductores de plástico 1:220 doble eje

1 Cable rojo de 15 cm

2 Cables dúplex de 15 cm



20 Tuercas de 1/8 de pulgada



4 Tramos de alambre galvanizado de 22 cm

4 Rondanas de 1/8 de pulgada



4 Tornillos de 1/8 x 1 1/4 de pulgada

8 Tornillos de 1/8 x 3/8 de pulgada

4 Tornillos de 1/8 x 3/4 de pulgada



2 Partes MDF para el cuerpo

4 Círculos MDF de 2 cm de diámetro



4 Bases para pata MDF de 3 x 2.2 cm



4 Patas MDF

1 Mini switch

1 Base MDF de 11 x 1.5 cm

También necesitarás:

- 1 Desarmador plano
- 1 Pinza para pelar cables
- Pegamento: silicón, Kola-loka, etc.
- 2 Pilas AA



1 Separa los cables dúplex y quita la cubierta de plástico de los dos extremos de todos los cables.

2

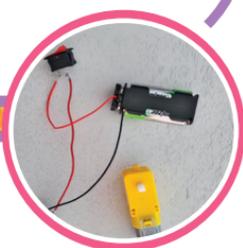
Conecta un cable negro en un extremo de la laminilla del motor 1, el extremo libre de este cable conéctalo en un extremo de la laminilla del motor 2 y en ese mismo orificio conecta el cable negro del portapilas.

3 Conecta un cable rojo en el extremo libre de la laminilla del motor 1 y el otro extremo de este cable rojo conéctalo en el extremo libre de la laminilla del motor 2, aquí mismo conecta otro cable rojo y el extremo libre de este cable rojo conéctalo en una de las terminales del *switch*.



4 Conecta el cable rojo del portapilas en la terminal libre del *switch*.

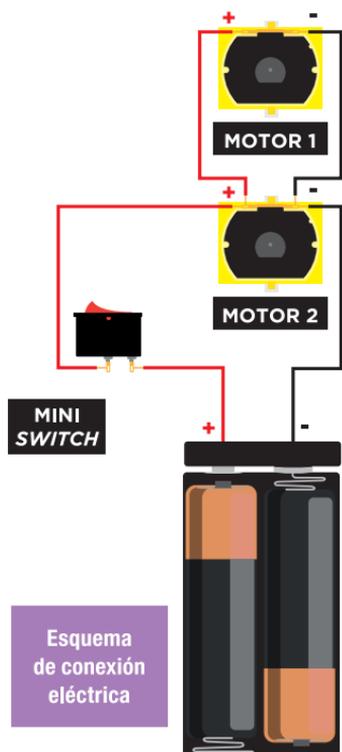
5 Coloca las pilas en el portapilas.



6 Ensambla y pega el rectángulo de madera más largo en una silueta del cuadrúpedo.

7 Coloca los motores sobre el rectángulo de manera que sus ejes sobresalgan por el orificio más grande de la silueta.

Nota: Enciende el *switch* y verifica que los motores giren hacia el frente, si no es así cambia sus posiciones.



13



Sujeta los extremos del alambre insertando un tornillo de $\frac{3}{8}$ de pulgada con rondana en el orificio inferior y posteriormente apriétalo con una tuerca.

14

Coloca una base de madera a cada pata.



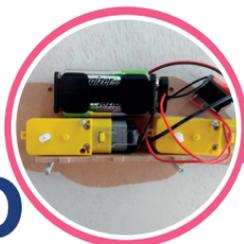
12

Dobla a la mitad un tramo de alambre y colócalo sobre la silueta de una pata del cuadrúpedo, de manera que los extremos del alambre queden hacia abajo.

Nota: Los tornillos de $\frac{3}{8}$ de pulgada son los más cortos.

11

Ensambla la otra silueta del cuadrúpedo sobre los motores y los tornillos. Coloca las cuatro tuercas correspondientes.

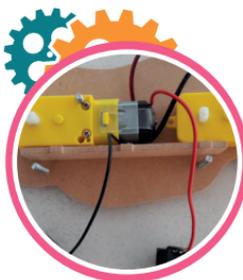


10

Coloca y pega el portapilas y el *switch* arriba de los motores, cuida que no obstruyan ningún orificio.

9

Inserta en los orificios inferiores de la silueta del cuadrúpedo dos tornillos de $\frac{1}{4}$ de pulgada.



8

Fija cada motor con un tornillo de $\frac{1}{4}$ de pulgada.

Nota: Los tornillos de $\frac{1}{4}$ de pulgada son los más largos.



15

Inserta un tornillo de $\frac{3}{8}$ de pulgada en las perforaciones superiores de cada pata del cuadrúpedo y atornilla cada uno sobre cada círculo de madera.

Nota: Los tornillos de $\frac{3}{8}$ de pulgada son los más cortos



16

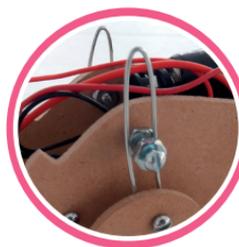
Inserta la pieza de la pierna totalmente armada sobre cada eje de cada motor. El orificio del círculo de esta pieza debe ir en el eje de cada motor.

Nota: Cuida que los alambres queden lo más derecho que se puedan. Esto influye en el caminar del cuadrúpedo.

17

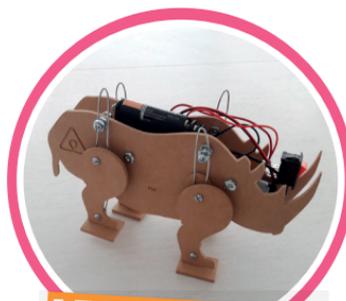
Inserta la parte superior del alambre de cada pata del cuadrúpedo en un tornillo de $\frac{1}{8}$ x $\frac{3}{4}$ de pulgada con tuerca a tope y atornilla cada una de estas piezas en la parte superior de cada silueta de manera que sobresalga 10 mm aproximadamente y fija los tornillos con doble tuerca.

Nota: Los tornillos de $\frac{1}{8}$ x $\frac{3}{4}$ de pulgada son los medianos.



18

Pon en funcionamiento tu robot encendiendo el *switch*.



Robot

terminado

 **Alfaomega Grupo Editor**
Te acerca al conocimiento

www.alfaomega.com.mx

Soporte escolar

e-mail: soportescolar@alfaomega.com.mx