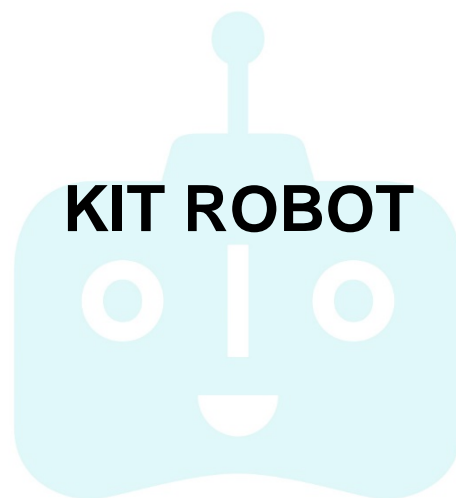


MANUAL DE ENSAMBLE



SUMO BLUETOOTH

1. LISTA DE MATERIAL INCLUIDO EN EL KIT

CANTIDAD	CÓDIGO	DESCRIPCIÓN
4	ROD6526	Llanta 65x26mm
4	MOT1148	Motorreductor Plástico 1:48 doble eje
1	CON1298	Modulo controlador dual motor L298N
1	TAR1123	Tarjeta UNO R3 CH340 SMD con Cable USB
1	SWH1102	Miniswitch Rocker negro 1P1T 13x8.5mm 3A
1	WRL1105	HC-05 Modulo Bluetooth Maestro-Esclavo
1	COM1128	Portapilas 2 Baterías 18650
8	CAB1121	40 Cables Unidos 20cm M-F colores
7	CAB1120	40 Cables unidos 20cm M-M colores
1	CAB1152	Cable Dúplex 22AWG
9	ACC1070	Tuerca hexagonal 1/8
4	ACC1980	Tornillo 1/8 x 3/8
8	ACC1978	Tornillo 1/8 x 1
2	ACC0308	Tornillo Cabeza Plana Phillips M3 X 8mm
2	ACC1072	Tuerca M3
1	PRT2244	Separador 70x40mm
4	PRT2244	Broches 9x9mm
1	PTR2244	Rampa MDF 177x91mm
1	PTR2244	Tapa trasera MDF 133x60 mm
1	PTR2244	Tapa MDF 127x160mm
1	PTR2244	Base MDF 125x210 mm
2	PTR2244	Piezas Laterales MDF 220x55mm

2. HERRAMIENTA Y MATERIAL NECESARIO.

2.1 Herramienta Requerida.

Las herramientas que se recomiendan para el armado del chasis (no incluidas) son:



Desarmador Plano.



Desarmador de Cruz.

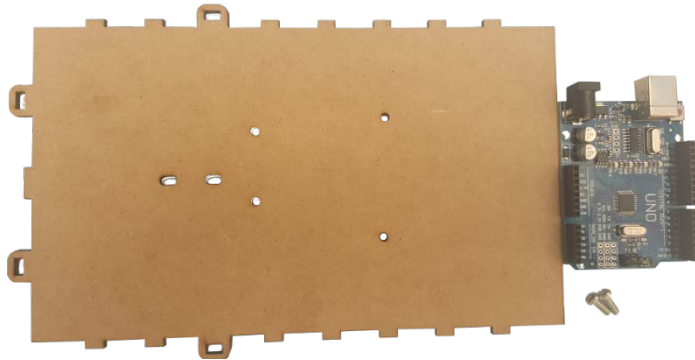


Pinzas de Corte.



Pinzas de Punta.

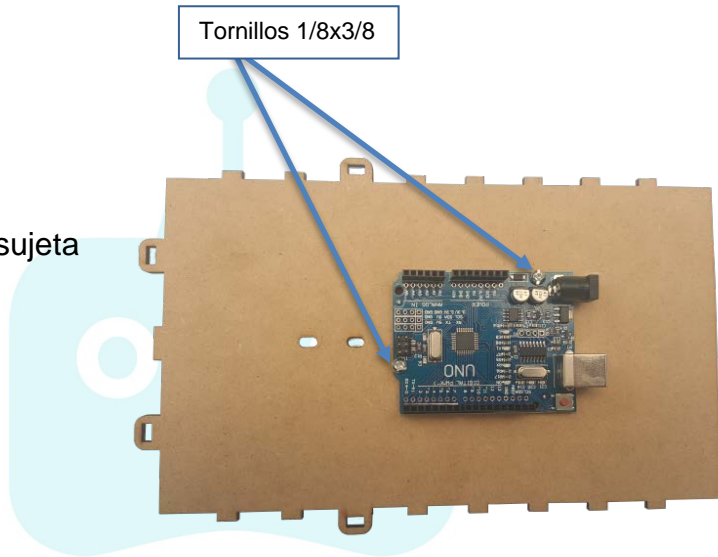
3. ARMADO DE CHASIS.



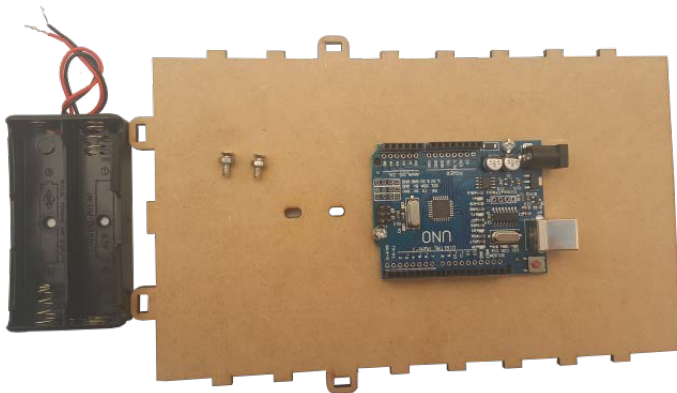
1. Base para chasis sumo.
2. Tarjeta Arduino uno.
3. 2 tornillos de 1/8 x 3/8

Tornillos 1/8x3/8

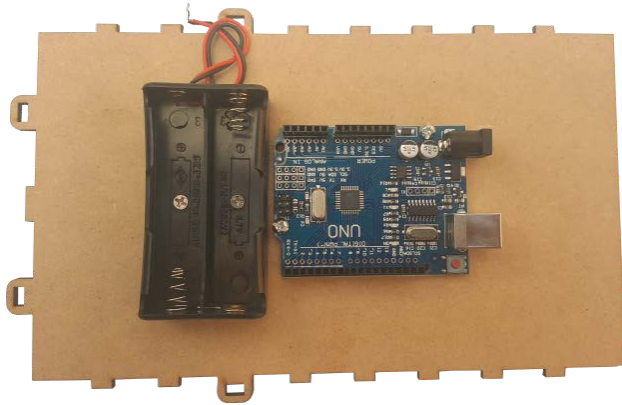
Con los tornillos de 1/8 x 3/8 sujeta tarjeta Arduino a la base. Observa la imagen.



la

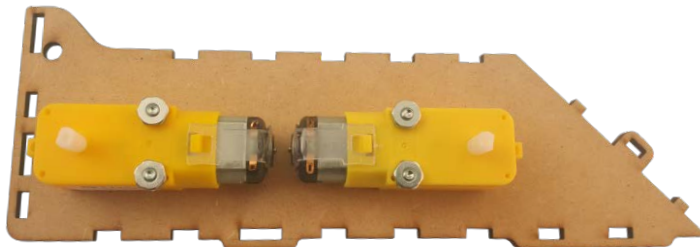
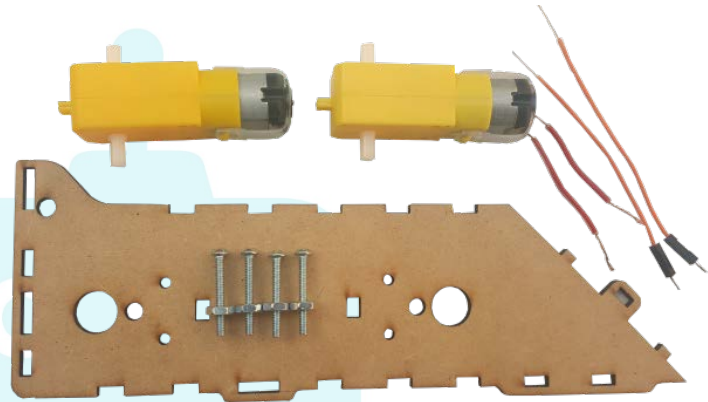


1. Portapilas 2 AA.
2. 2 tornillos M3 x 8mm con tuerca



Con el tornillo M3 y la tuerca asegura el portapila como se observa en la imagen.

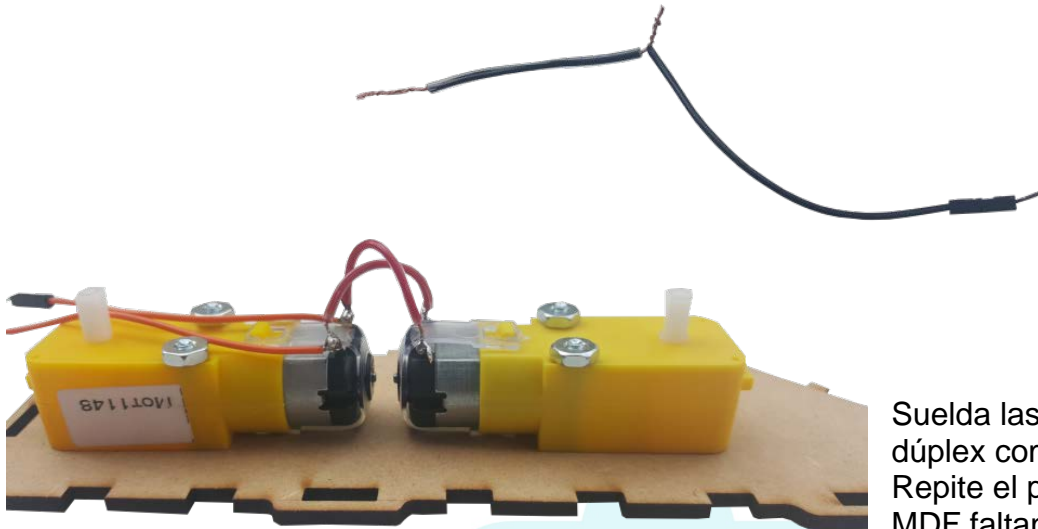
1. 2 motorreductores.
2. 4 tornillos de 1/8 x 1" con tuerca.



Con los tornillos asegura el motor como se observa.
Repite el mismo paso en la cara faltante.

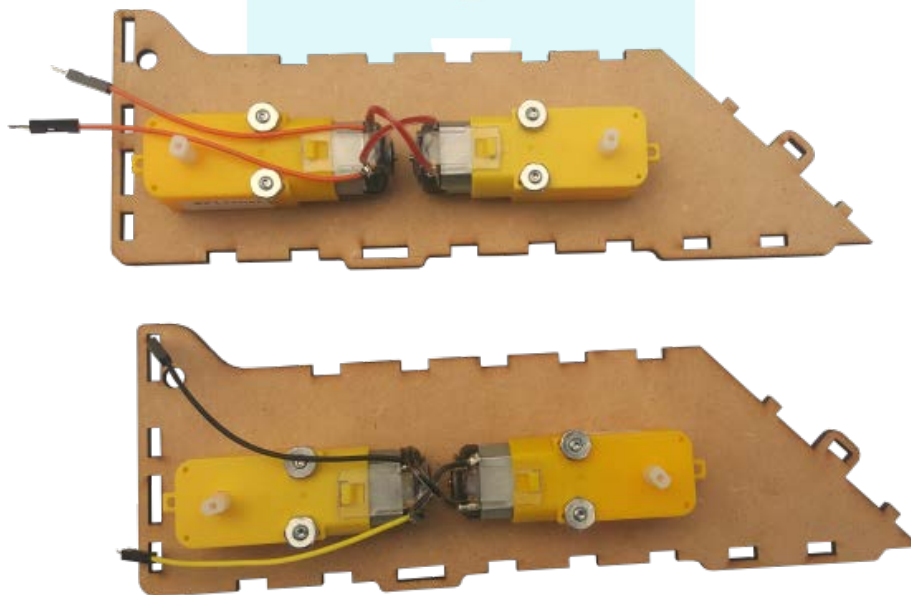
De los 15 cm de cable dúplex que viene incluido en el kit sepáralo y a su vez córtalo a la mitad deben salir 4 pedazos de cable de 7.5 cm, desforra aproximadamente 0.5 cm de cada lado.

Toma 2 cables jumper y córtalos por la mitad de igual manera desforra 0.5 cm y realiza el amarre que se observa en la imagen.



Suelda las puntas del cable dúplex como se observa. Repite el paso con la cara de MDF faltante.

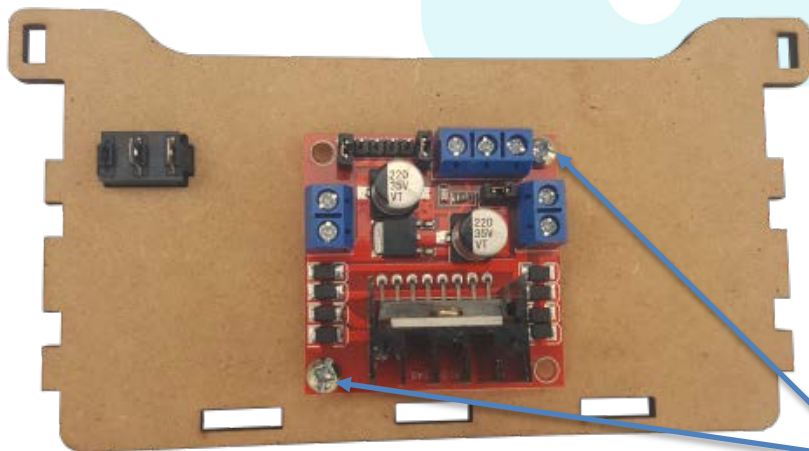
Los motores deben quedar soldados como la siguiente imagen.





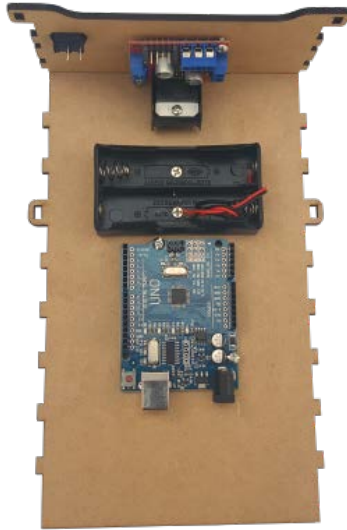
1. Modulo control dual L298N.
2. 2 tornillos 1/8 x 3/8.
3. Mini switch rocker negro.

Inserta a presión el mini switch.



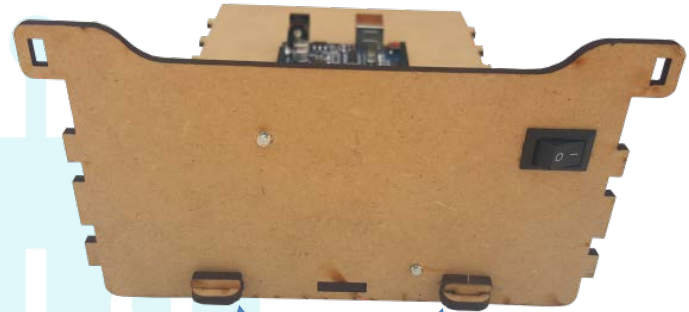
Atornilla la tarjeta de control.
El interruptor del switch debe quedar por la parte de afuera del MDF y las terminales de conexión junto con el lado frontal de la tarjeta de control.

Tornillos 1/8x3/8

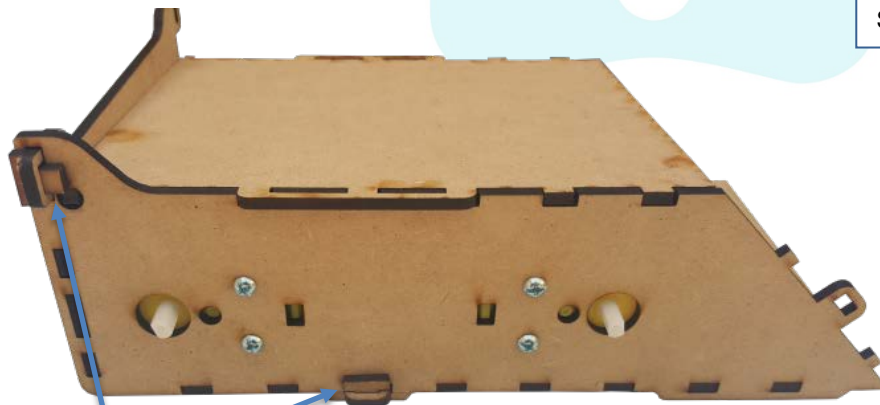


Junta la base con la parte trasera del robot sumo como se observa

Inserta los seguros de la parte inferior.



Seguros MDF



Seguros MDF

Coloca la cara derecha y coloca la tapa del chasis sumo. Ya que este en posición la tapa coloca los seguros de la cara derecha.



Coloca la cara izquierda y coloca los seguros para que no tenga movimiento.

Seguros MDF

El armado del chasis debe quedar como la siguiente imagen.

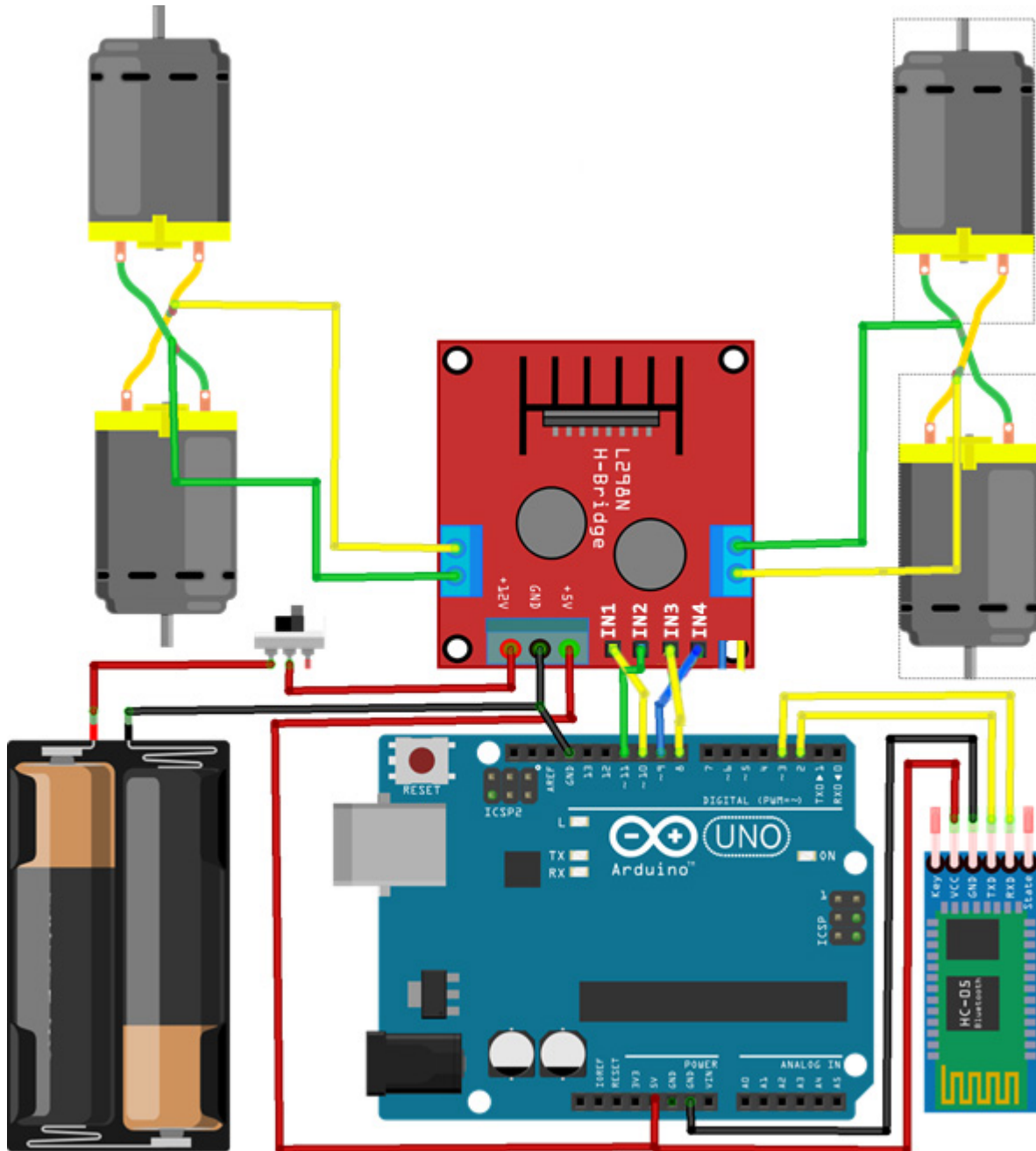


Coloca las 4 llantas en los ejes del motor.

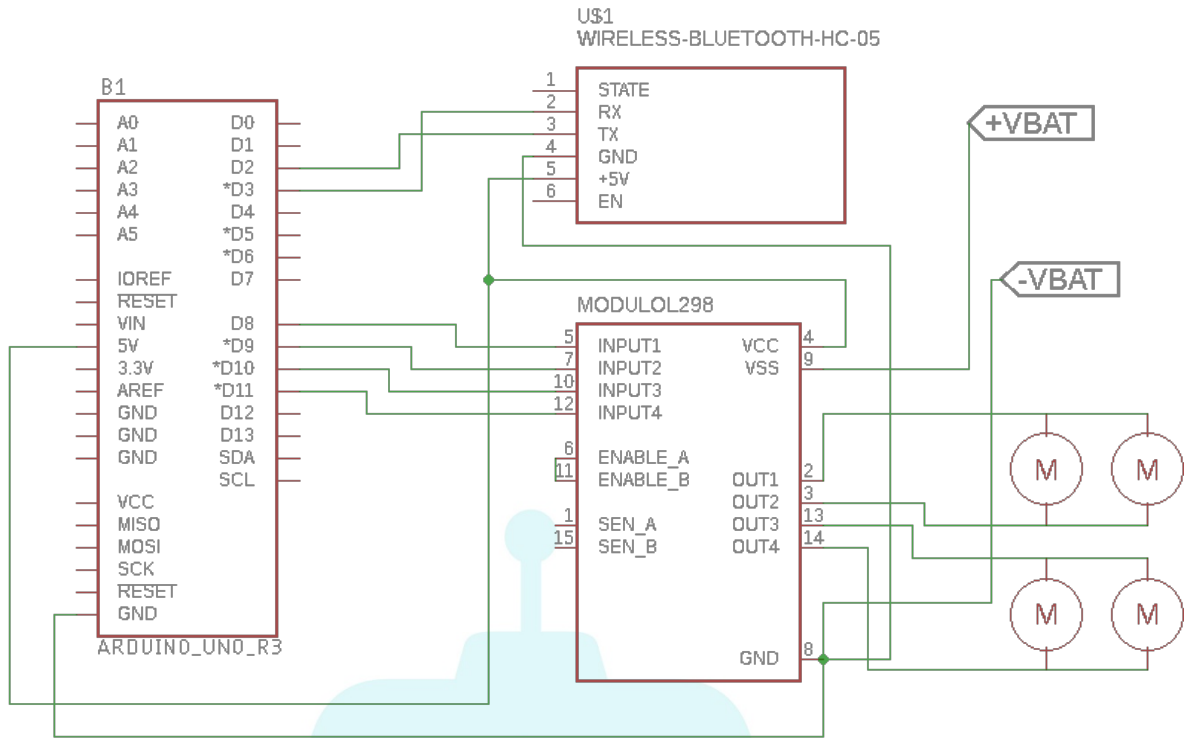


4. CONEXIONES CONTROLADOR DUAL.

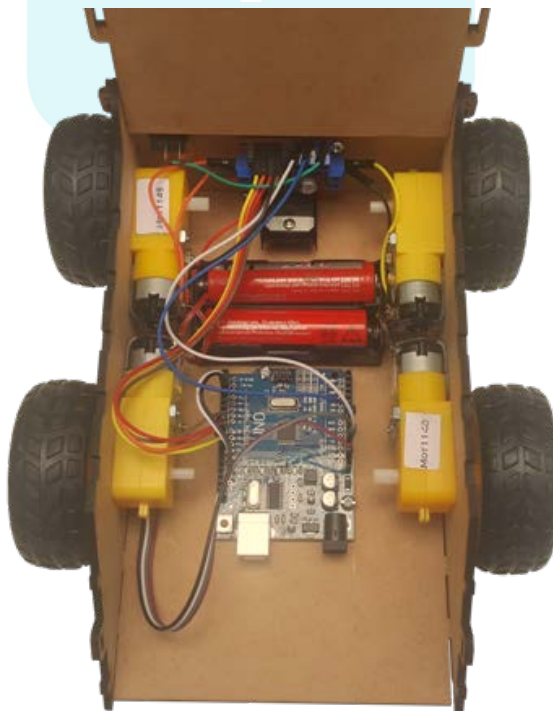
Realiza las conexiones de acuerdo al diagrama.



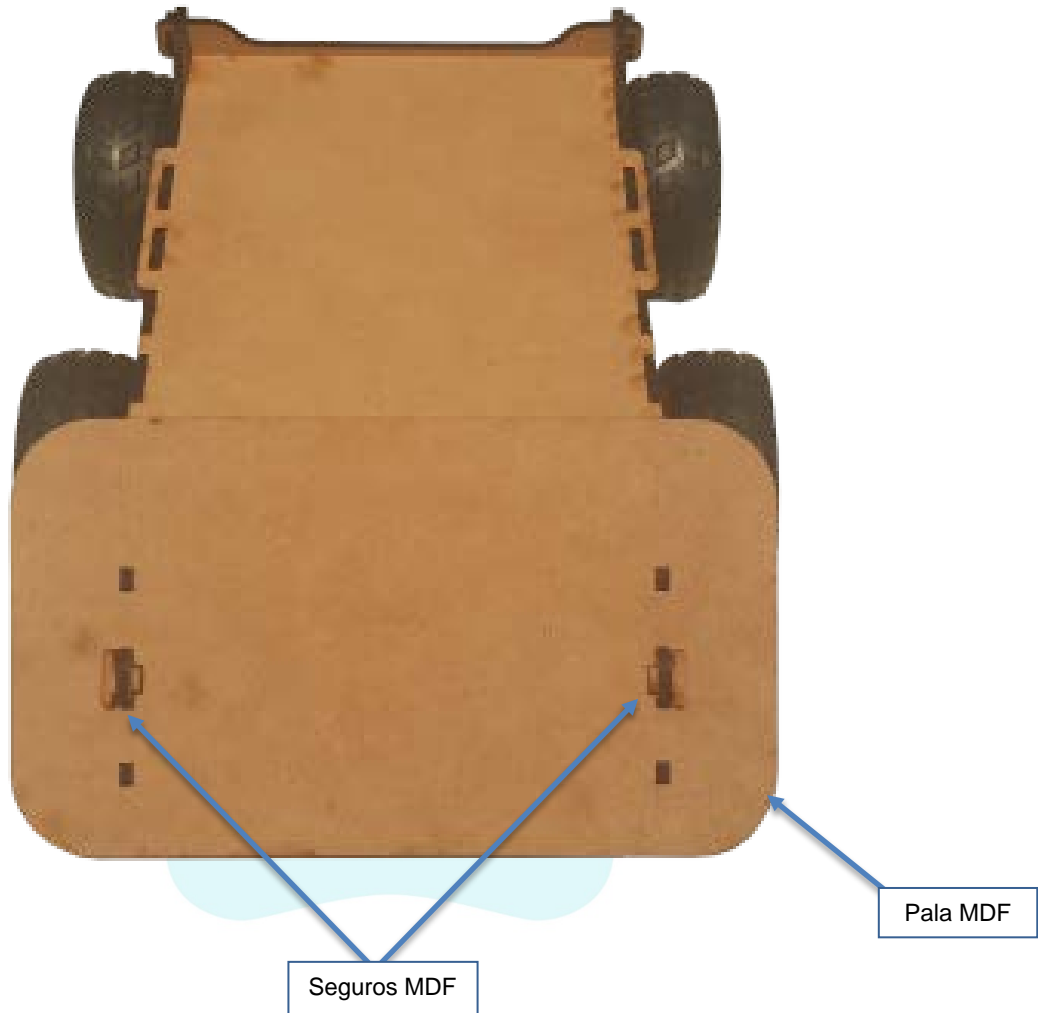
5. DIAGRAMA ESQUEMATICO.



Vista del robot sumo con conexiones.



Inserta la pala y coloca los seguros.



6. VISTA FINAL ROBOT SUMO BLUETOOTH.

