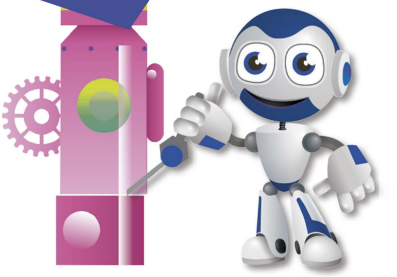
Trimoto

Alfaomega

LA FÁBRICA DIVERTIDA



1 Portapila 9 V

1 Mini *switch*

1 Motorreductor de plástico 1:220 con doble eje

1 Cable rojo de 15 cm

1 Tornillo de ⅛ x 2 pulgadas

2 Tornillos de ⅛ x 1 pulgada

6 Rondanas de 5⁄32 de pulgada

2 Soportes MDF de 2.2 x 3.8 cm

3 Tornillos M3 de cabeza plana con tuerca

1 Tuerca de ⅛ de pulgada

2 Chasís MDF de 19.5 x 9.5 cm

1 Asiento MDF de 3.5 x 4.2 cm

1 Tablero MDF de 9 x 3.5 cm

2 Bases MDF de 10 x 4 cm

1 Tapa delantera MDF de 2 x 4 cm

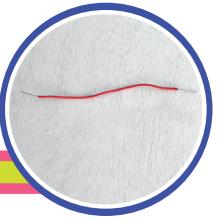
1 Tapa trasera MDF de 7.4 x 3.7 cm

3 Llantas de 65 x 26 mm

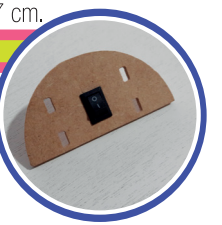
También necesitarás:

1 Desarmador plano
1 Desarmador de cruz
1 Pinza para pelar cables
Pegamento: silicón, Kola-loka, etc.
1 Pila de 9 Voltios

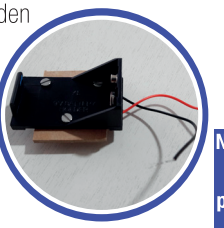
1 Quita 1 cm de la cubierta de plástico de los extremos del cable rojo.



2 Inserta el mini *switch* en la tapa trasera MDF de 7.4 x 3.7 cm.



3 Fija el portapila al asiento MDF de 3.5 x 4.2 cm con los dos tornillos M3 de cabeza plana de manera que las cabezas de los tornillos queden por la parte interna del portapila y coloca las tuercas M3 en cada uno de los tornillos.

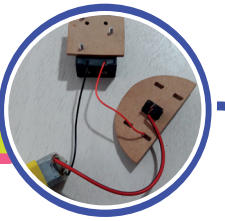


Nota: Los tornillos M3 de cabeza plana son los más cortos.

4 Conecta el cable negro del portapila a un extremo de la laminilla dorada del motor.

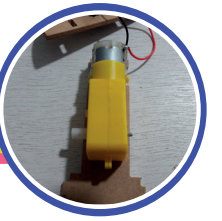
5 Conecta, al extremo disponible de la laminilla dorada del motor, un cable rojo y el extremo libre de éste conéctalo a una de las terminales del mini *switch*.

6 Conecta el cable rojo del portapila a la terminal disponible del mini *switch*.

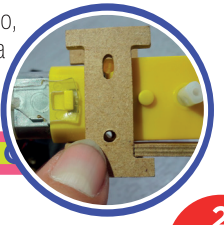


Nota: Enciende el *switch* y verifica que los motores giren hacia el frente, sino es así cambia su posición girándolo.

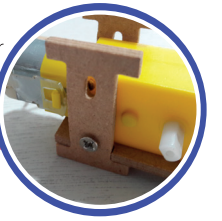
7 Coloca el motor sobre una de las bases MDF de 10 x 4 cm, tal como se muestra en la imagen.



8 Ensambla y pega los soportes de MDF de 2.2 x 3.8 cm a las ranuras laterales de la base del motor, de modo que los orificios ovalados de cada soporte coincidan con los orificios del motor. Si es necesario, mueve el motor hasta que coincida con los orificios.



9 Inserta uno de los tornillos de 1 pulgada en el orificio circular inferior de los soportes.



Nota: Las rondanas ayudarán para que tu robot se desplace de manera lineal.

15

Inserta una llanta sobre el tornillo de 2 pulgadas, de manera que la su protuberancia tope con la rondana anterior. Posteriormente, coloca cinco rondanas.

14

Inserta el tornillo de ⅛ x 2 pulgadas en el orificio circular pequeño del chasís que colocaste anteriormente, de modo que la cuerda quede del lado del motor y coloca una rondana.

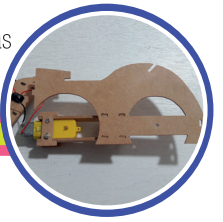
Nota: El tornillo de 2 pulgadas es el más largo.

13

Ensambla la tapa delantera MDF de 2 x 4 cm en la ranura frontal del chasís que colocaste en el paso anterior.

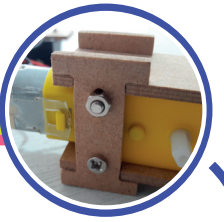
12

Ensambla y pega un chasís MDF de 19.5 x 9.5 cm a las bases de MDF de 10 x 4 cm.



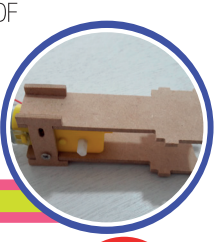
11

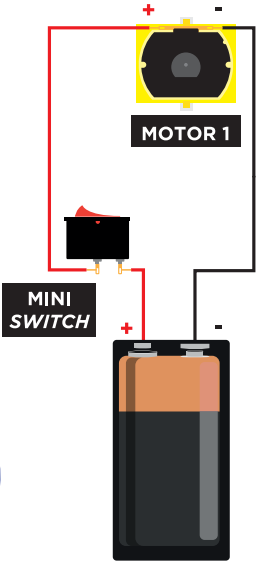
Coloca el otro tornillo de 1 ¼ de pulgada en sentido contrario del tornillo anterior y coloca las dos tuercas correspondientes.



10

Ensambla y pega la otra base MDF de 10 x 4 cm en los soportes, de manera que quede arriba del motor. Asegúrate que los lados de las dos bases coincidan en la misma posición.

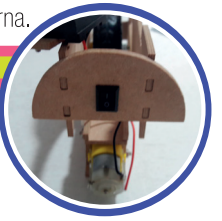




Esquema de conexión eléctrica

16 Ensambla el chasís restante en la misma posición que el anterior, y coloca la tuerca en el extremo libre del tornillo que fija la rueda.

17 Coloca la tapa trasera que tiene el mini *switch* en la parte posterior de la trimoto de modo que el *switch* quede en la parte externa.



18 Coloca el asiento con el portapilas en la ranura superior posterior del chasís como se muestra en la foto.

19 Coloca el tablero MDF de 9 x 3.5 cm en las ranuras superiores restantes de los chasís.

20 Coloca cada llanta restante en cada eje del motor.

21 Coloca la pila de 9 V y pon en funcionamiento tu robot encendiendo el mini *switch*.

Robot terminado

Alfaomega Grupo Editor
Te acerca al conocimiento
www.alfaomega.com.mx
Soporte escolar
e-mail: soportescolar@alfaomega.com.mx