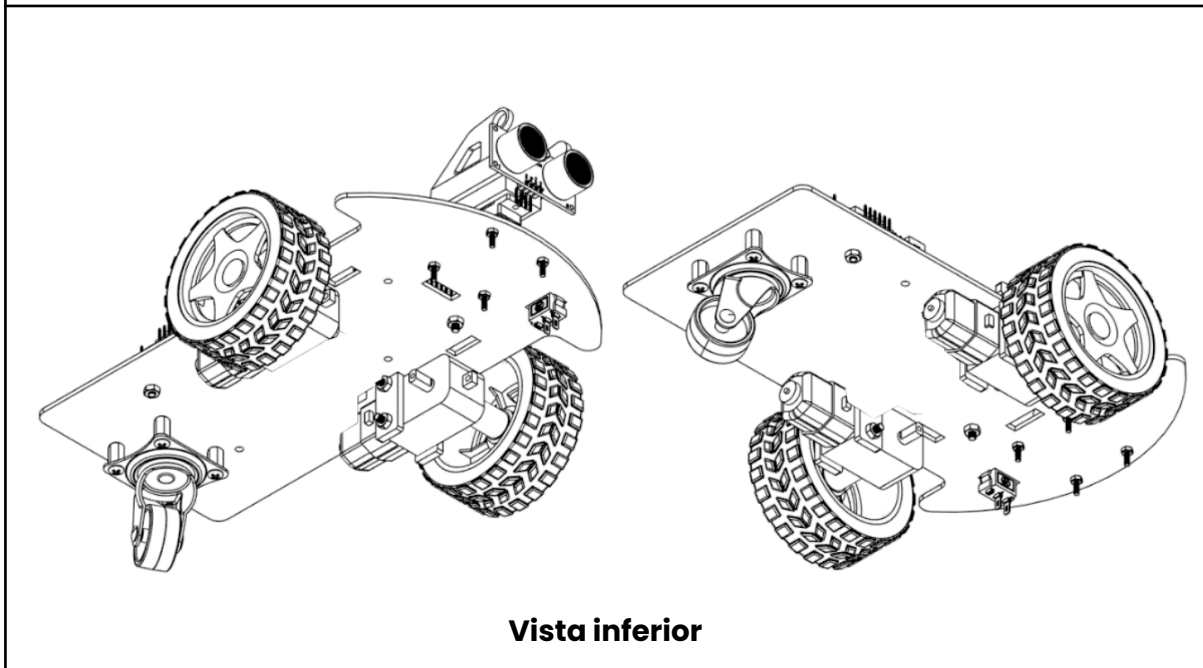
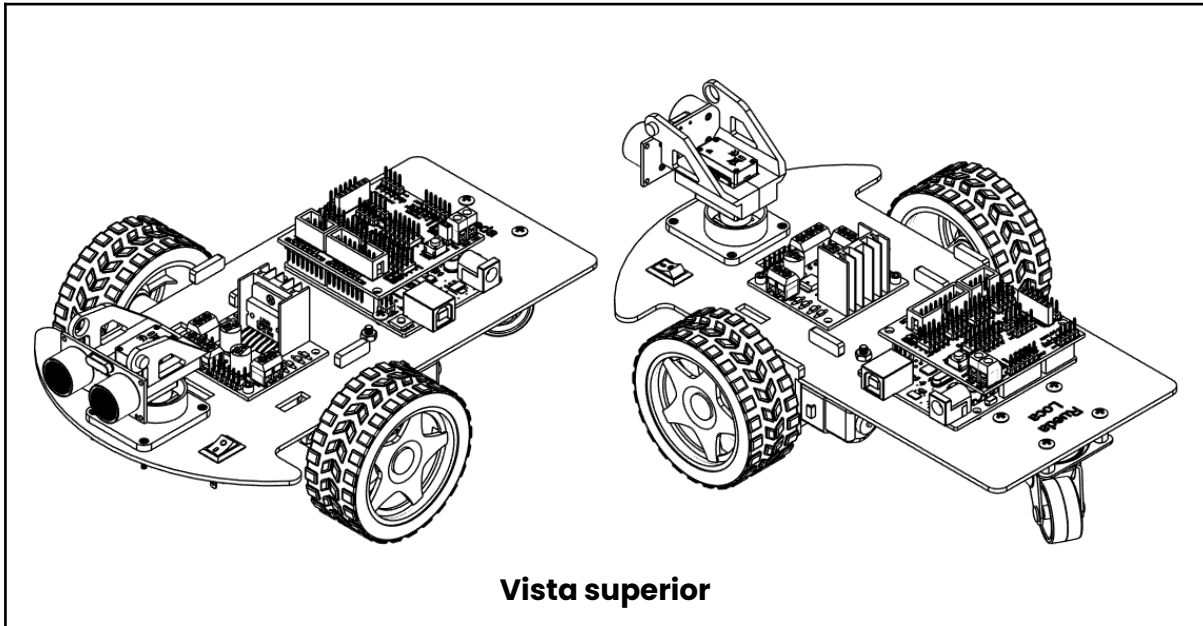
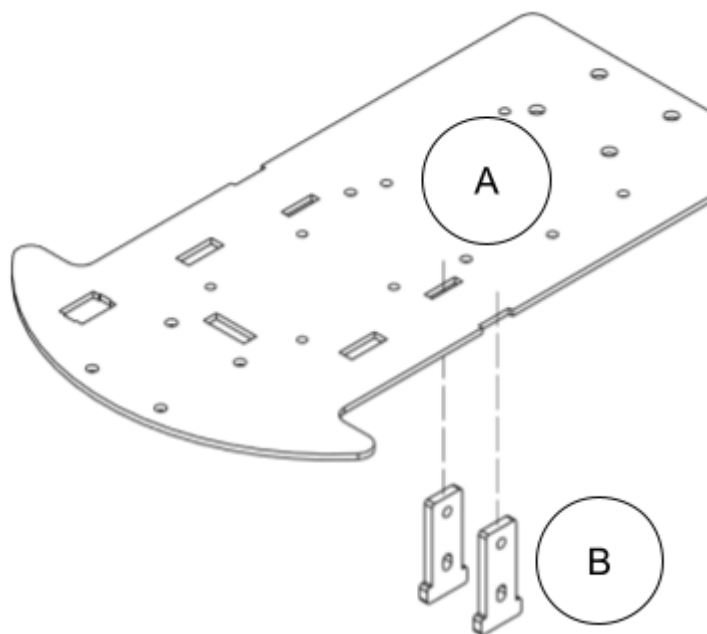


## DIAGRAMA DE ARMADO



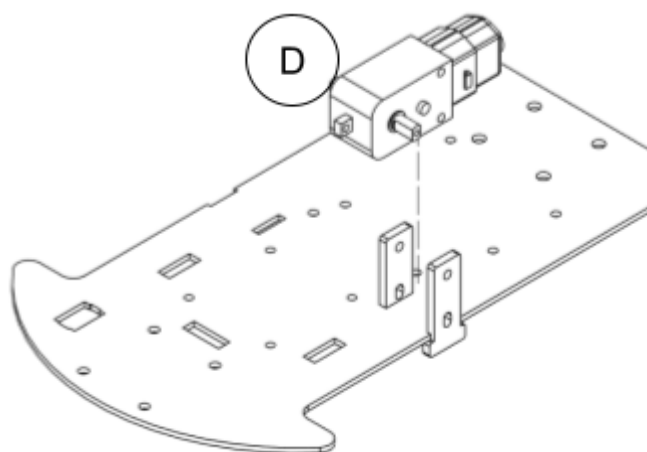
### Paso 1

Inserta **2 Soportes de Motor (B)** desde la parte superior del **Chasis (A)**



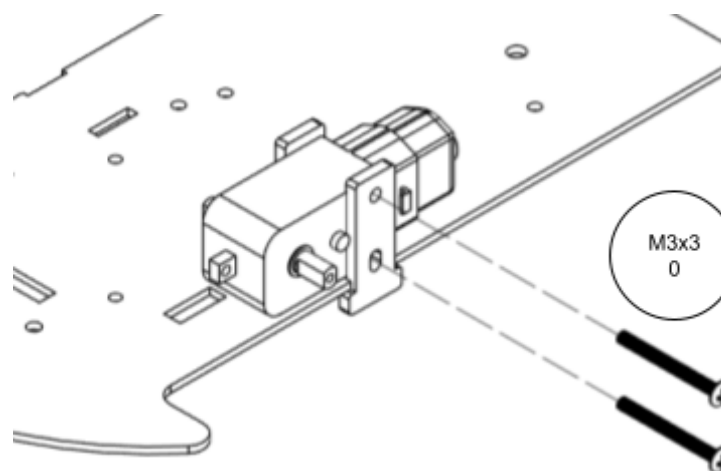
### Paso 2

Coloca el **Motor DC (D)** entre los **2 Soportes de Motor (B)**, el Motor DC debe colocarse como se indica en la imagen.



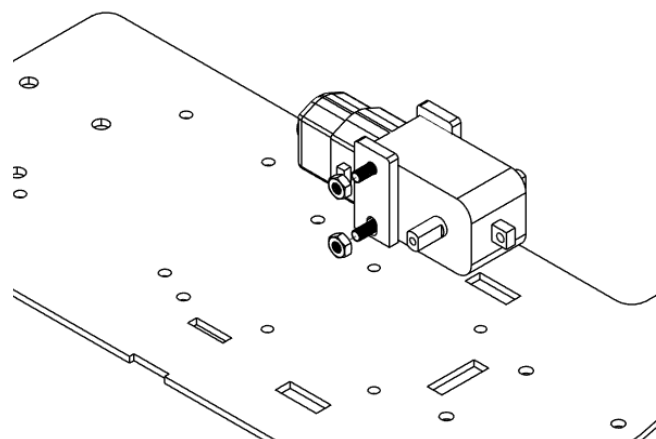
### Paso 3

Inserta **2 tornillos M3x30** atravesando ambos **Soportes de Motor (B)** y el **Motor DC (D)**



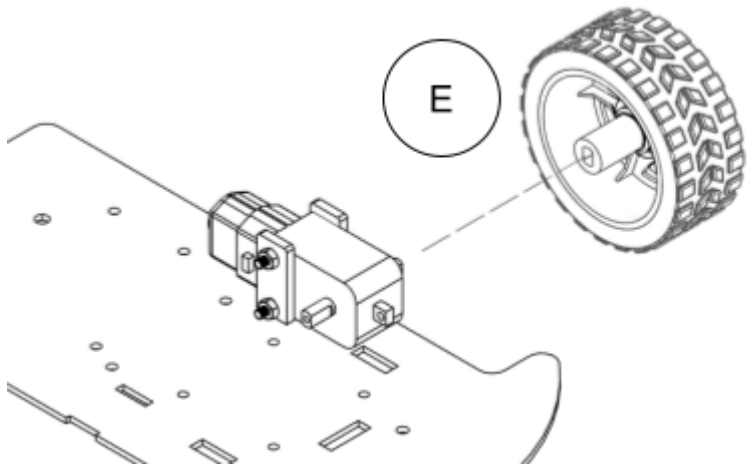
### Paso 4

Atornilla **2 Tuercas M3** en los **Tornillos M3x30**, apóyate de un desarmador de cruz así como de unas pinzas para apretar correctamente las partes.



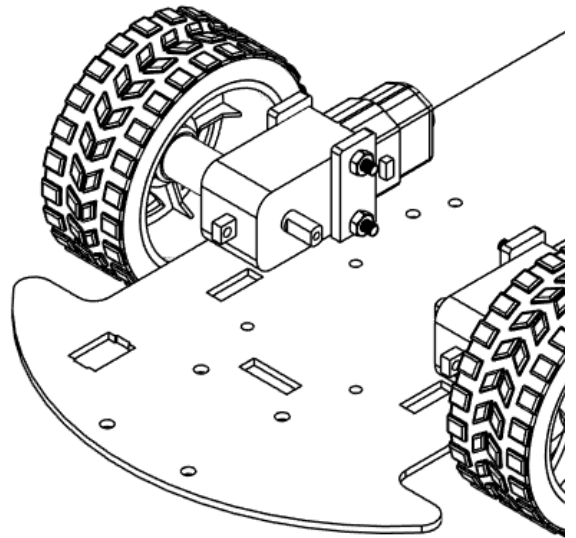
### Paso 5

Inserta la **Llanta (E)** en el eje color blanco del **Motor DC (D)**, se deberá tener la correcta orientación entre ambas piezas para que logren acoplar.



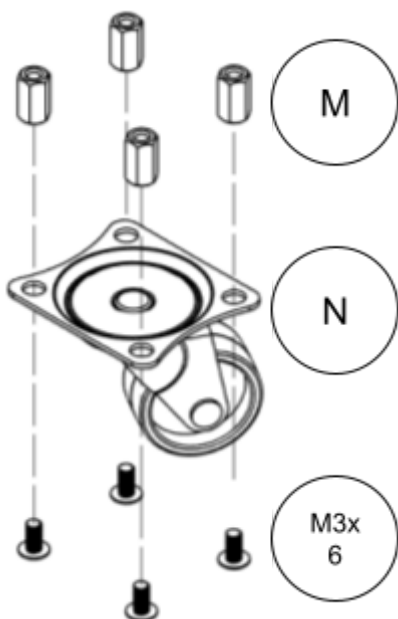
### Paso 6

Repite los pasos desde el 1 al 5, para la llanta faltante.



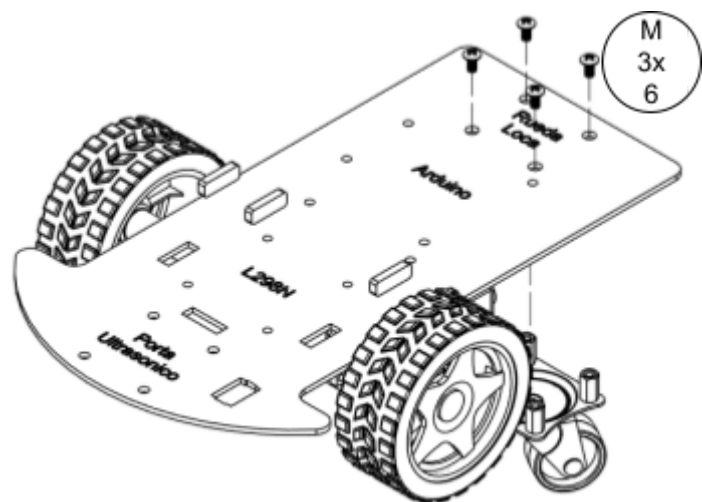
### Paso 7

Coloca **4 tornillos M3x6** y los **4 Separadores de Latón (M)** en la **Rueda Loca (N)**. Utiliza un desarmador de cruz para apretar los tornillos. Estos tornillos se identifican por su parte plana alrededor de la cabeza del tornillo.



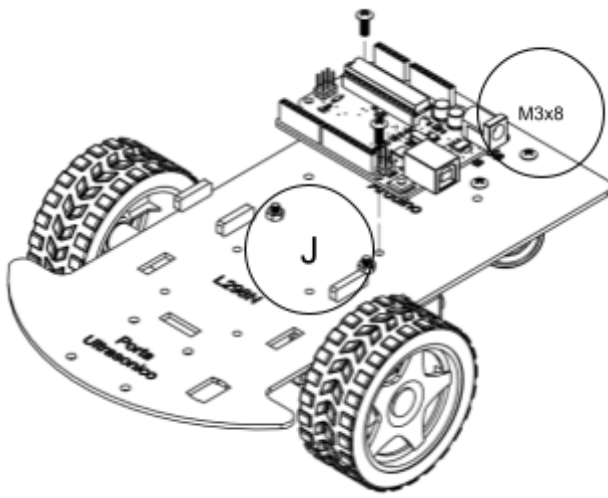
### Paso 8

En el lado inferior del chasis coloca la **Rueda Loca (N)** con los **Separadores de Latón (M)**, estos últimos deben alinearse con los huecos del Chasis. Atornilla **4 tornillos M3x6** desde la parte superior del chasis.



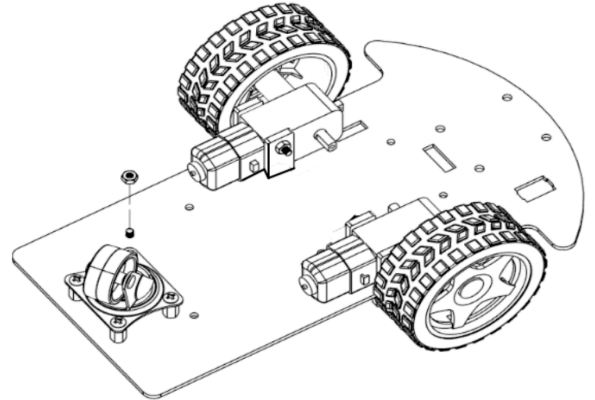
### Paso 9

Coloca la **placa UNO R3 (J)** en el apartado asignado a este, los huecos del **Chasis** y de la **placa UNO R3** deben coincidir. Haz uso de **2 tornillos M3x8** para colocar la placa UNO R3.



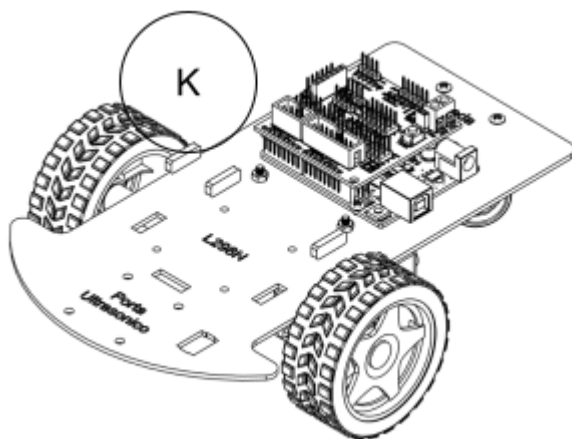
### Paso 10

Por la parte inferior del chasis atornilla un par de **tuercas M3** en los tornillos **M3x8** que sostendrán a la **placa UNO R3**.



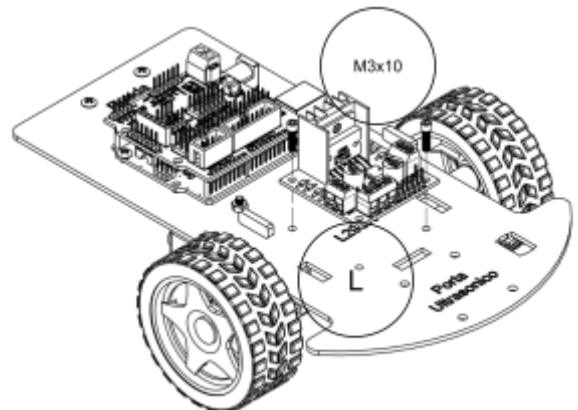
### Paso 11

Sobre la **placa UNO R3 (J)**, inserta el **Sensor Shield V5**



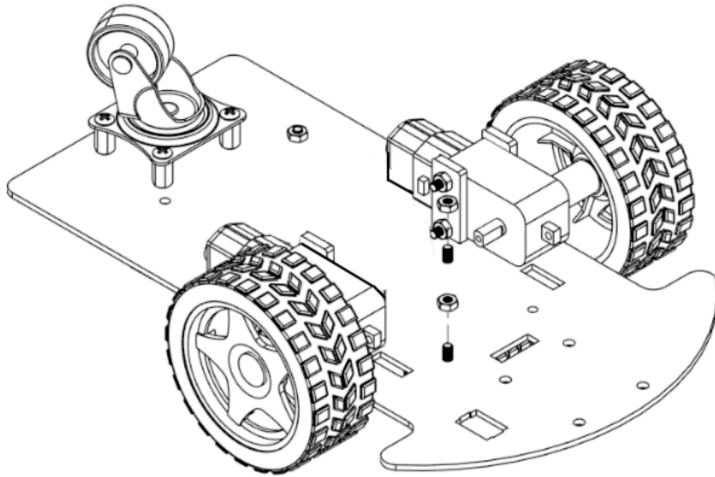
### Paso 12

Coloca el **Módulo Puente H L298N (L)** en el espacio asignado usando **dos tornillos negros** de cabeza hexagonal **M3x10**, como se observa en la imagen.



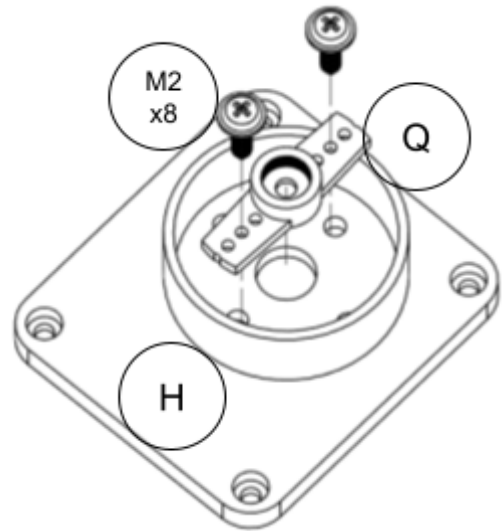
### Paso 13

Por la **parte inferior del chasis** atornilla un par de **tuercas M3** en los tornillos **M3x10** que sostendrán al driver L298N.



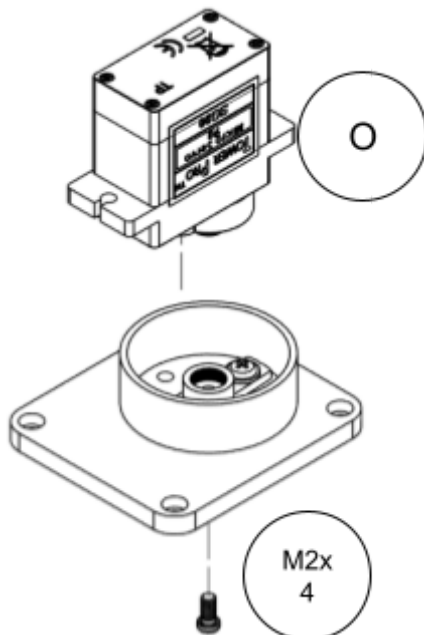
### Paso 14

Con ayuda de los **tornillos M2x8** con punta, atornilla la **Hélice del Servomotor** (Q) a la **Base del Servomotor** (H).



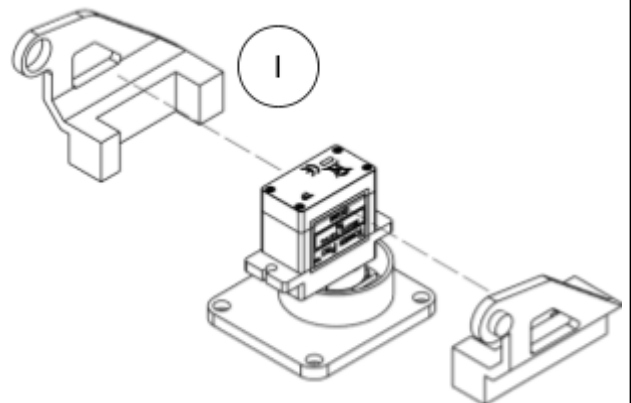
### Paso 15

Inserta el **Servomotor** (O) en la **Hélice del Servomotor** (Q), fíjalo con el **tornillo M2x4**



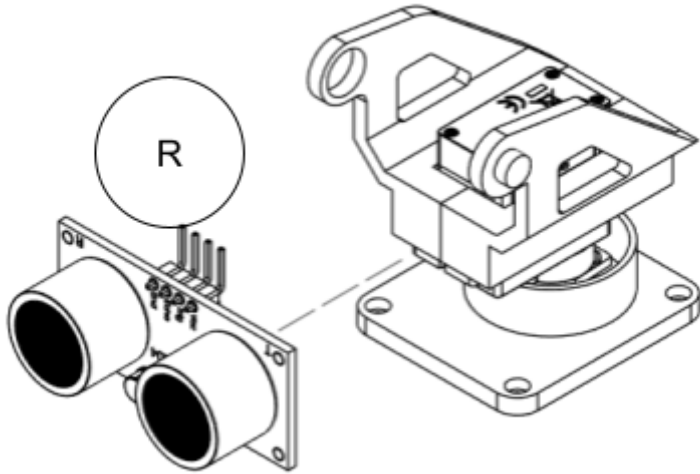
### Paso 16

Abraza el **Servomotor** con el **Soporte Ultrasónico** (I).



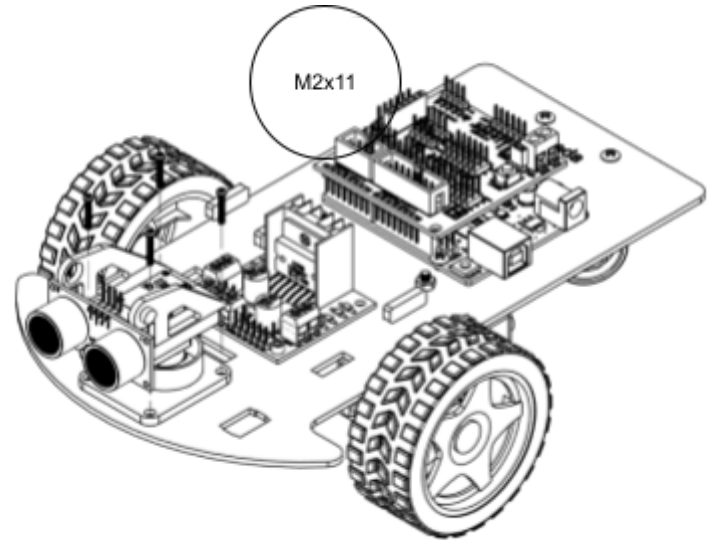
### Paso 17

Coloca el **Sensor Ultrasónico (R)** en la parte delantera del **Soporte (I)** y utiliza el par de **cinchos** para sujetarlos.



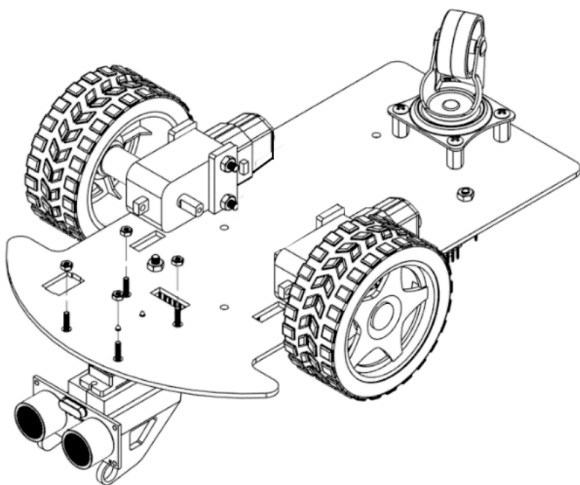
### Paso 18

Inserta los **4 tornillos M2x11** para asegurar el ensamble anterior en el Chasis del robot.



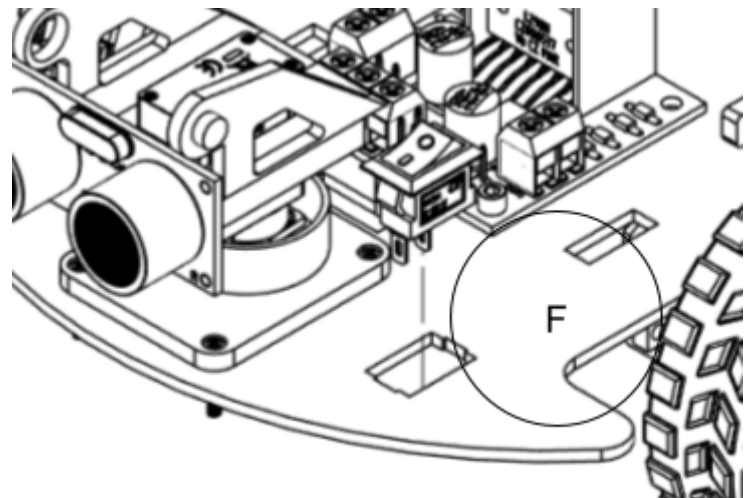
### Paso 19

Por la parte inferior del chasis atornilla las **4 tuercas M2** en los **tornillos M2x11** que sostendrán el **ensamble del servomotor y el ultrasónico**.



### Paso 20

Inserta el **Switch (F)** en alguno de los espacios del chasis. (En la imagen se observa el espacio sugerido).



**Paso 24**

Felicidades, has terminado de ensamblar tu robot.

