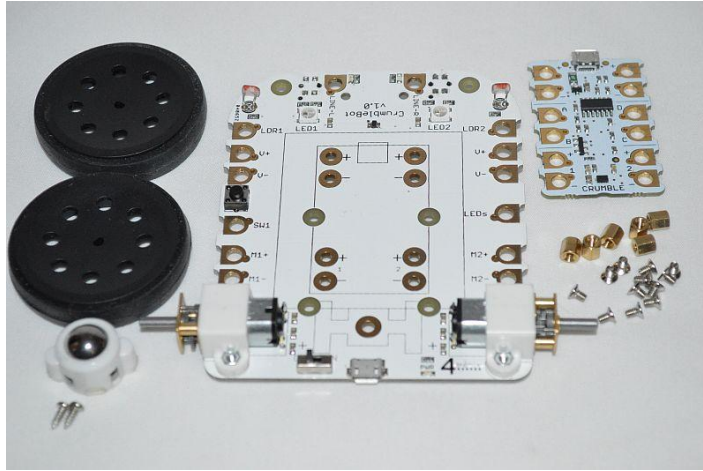


Montando el CrumbleBot

El montaje del CrumbleBot es muy sencillo en realidad, pero aún así vamos a dividirlo en unos sencillos pasos.

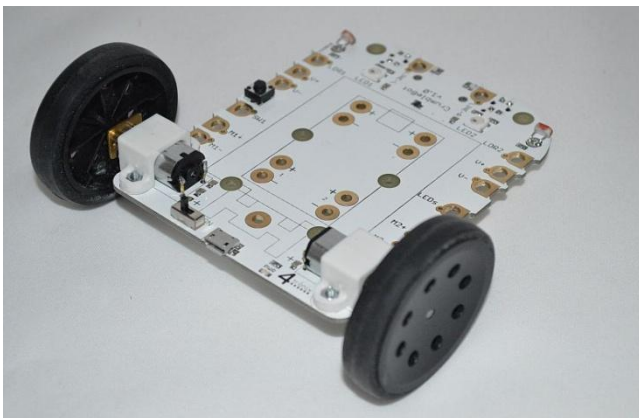
Paso 1 – Vamos a comprobar que tenemos todas las piezas



Estos son los componentes que necesitas:

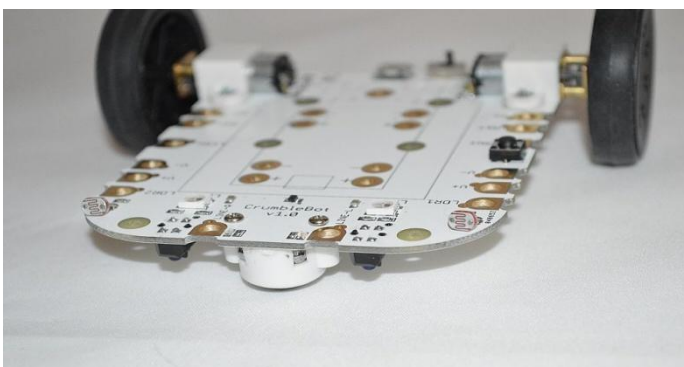
- Un controlador Crumble.
- Una placa base del CrumbleBot, con los componentes soldados, incluidos los motores metálicos con reductora.
- Dos ruedas para los motores metálicos.
- Una “rueda loca” con sus dos tornillos de sujeción.
- 6 separadores hembra-hembra, para sujetar el controlador Crumble, de 5mm de longitud y M2.5
- 12 tornillos M 2.5 y 4 mm de longitud

Paso 2 – Colocando las ruedas en los motores



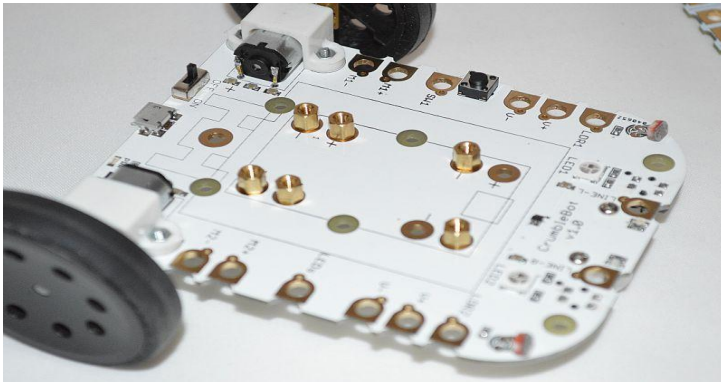
Colocamos las ruedas haciendo coincidir la huella de la rueda con la la forma del eje. Empujamos las ruedas hasta que el eje quede alineado con el exterior de la rueda.

Paso 3 – Colocando la “rueda loca” frontal



Colocamos la rueda loca en el frontal del robot, con los dos tornillos auto-roscantes. No hay que apretar en exceso.

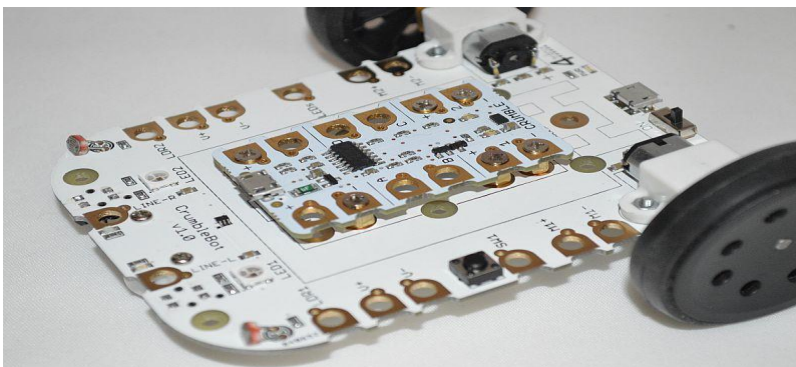
Paso 4 – Colocando los separadores para sujetar el controlador Crumble



Hay 6 separadores. Los cuatro en la parte posterior deben colocarse como se muestra en la imagen. Estos conectan las salidas de motor del Crumble con los motores de la placa principal CrumbleBot.

Los 2 separadores delanteros deben ser colocados uno al lado positivo (+) y otro al lado de un negativo (-). No importa si se utilizan los dos del lado izquierdo o los del lado derecho o incluso uno izquierdo y otro derecho. Solo hay que asegurarse que se conecta un positivo (+) y un negativo (-). Hay que apretar bien los tornillos de los separadores para que no se muevan con el funcionamiento del robot

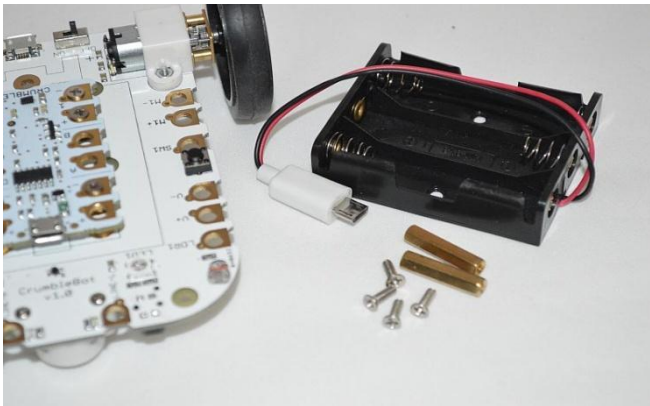
Paso 5 – Colocando el controlador Crumble



Usa los 6 tornillos restantes para sujetar el controlador Crumble a los separadores. Asegúrate de que el conector USB del Crumble queda en la parte delantera de la CrumbleBot como se muestra en la foto.

Ahora vamos a montar el sistema de alimentación del robót. Si dispones de una batería recargable USB, pasa directamente al paso 10. En caso contrario, si tienes un portapilas de 3xAA, sigue con el paso 6.

Paso 6 – Montando el portapilas 3xAA

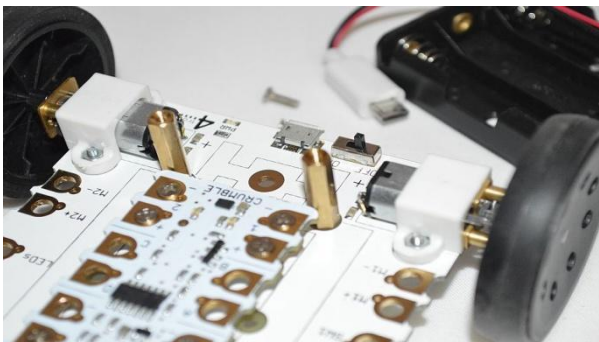


para el portapilas

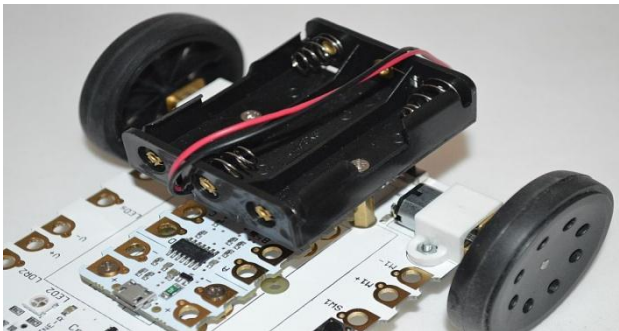
Verifica que dispones de los siguientes elementos:

- Un portapilas 3xAA con cable y conector micro USB.
- Dos separadores largos de 20 mm x M 2.5
- Cuatro tornillos largos de 8 mm x M 2.5

Paso 7 – Montaje de los separadores



Paso 8 – Montaje del portapilas 3xAA



Paso 9 – Conectando el cable USB de alimentación

