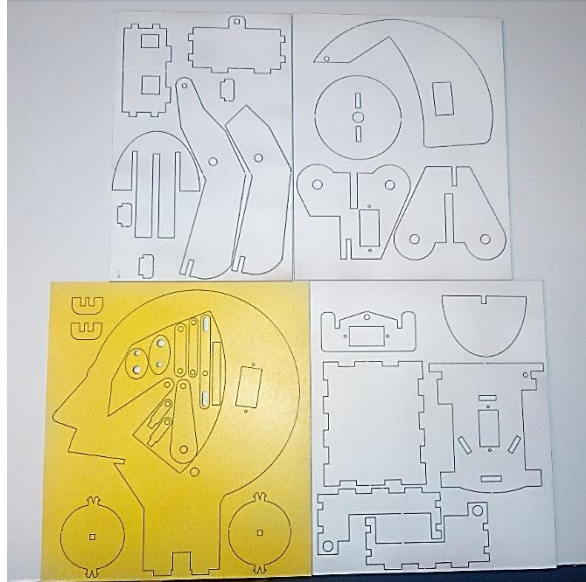


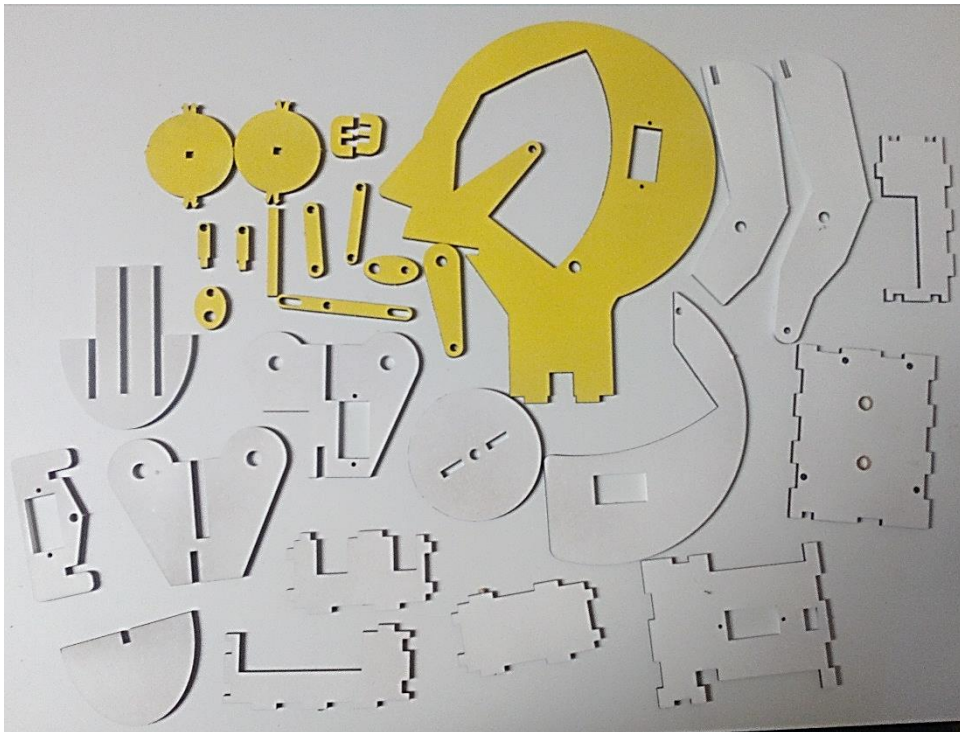
**MANUAL DE ENSAMBLADO PARA KIT ROBOT "Cara Animatronic"**

Procura leer este manual antes de comenzar a ensamblar

El Kit consta de las siguientes galletas, cada una con piezas para armar la Cara Animatronic



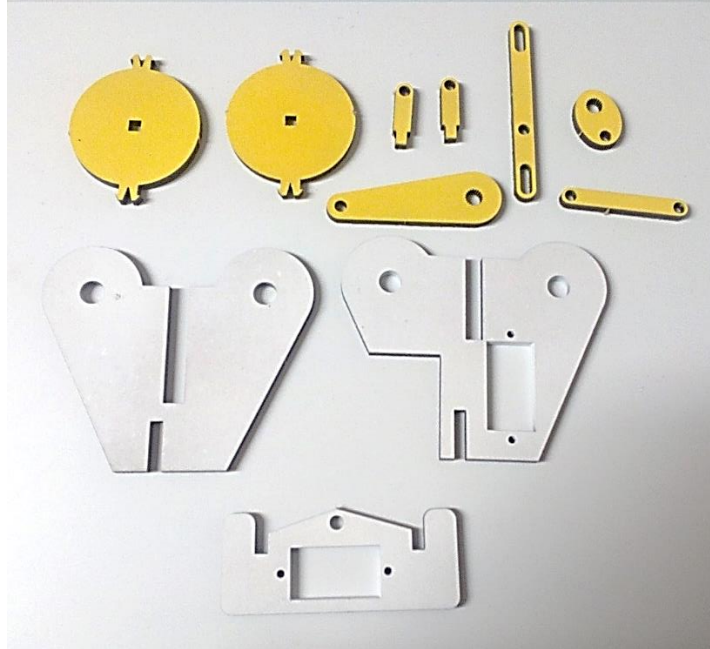
Desprendemos las piezas de las galletas



## PROCEDIMIENTO DE ARMADO

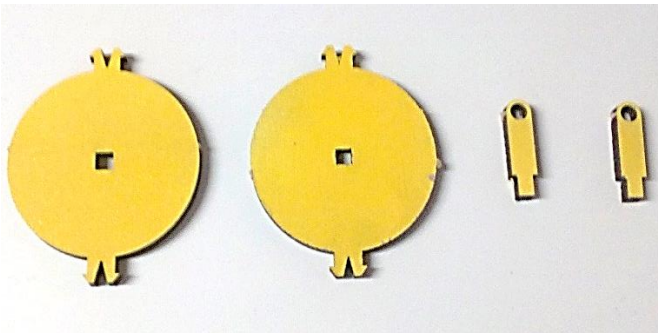
### Mecanismo de ojos

Comenzamos identificando las siguientes piezas

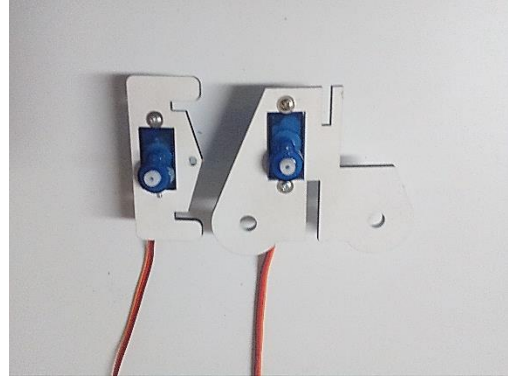
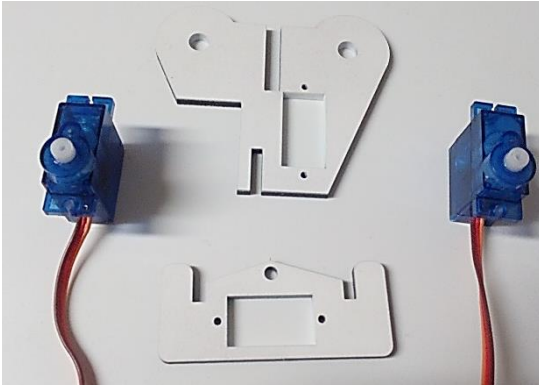


Ensamblamos como se observan en las imágenes

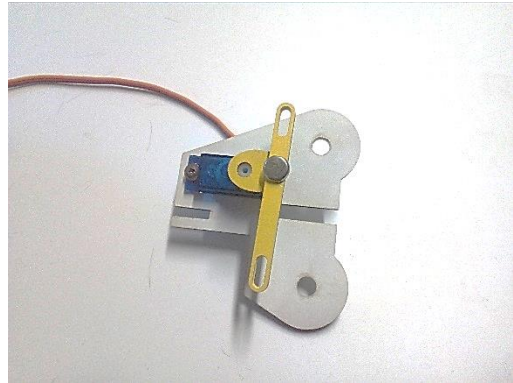
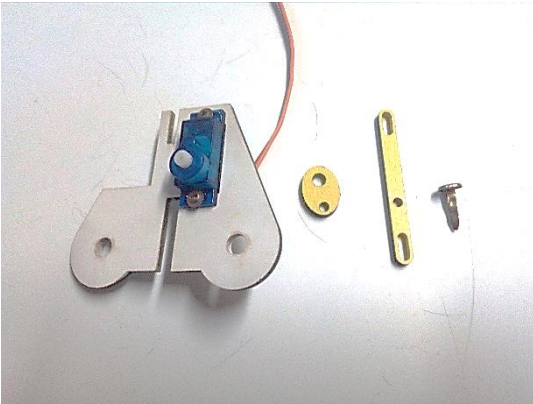
1



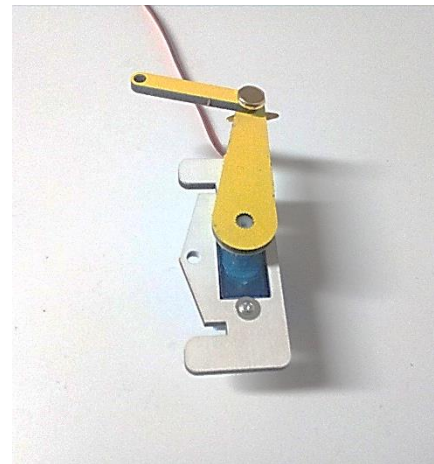
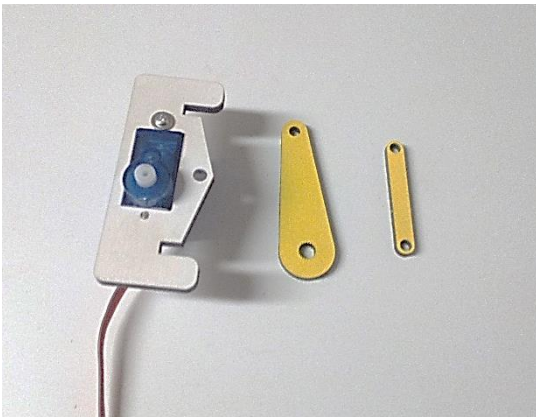
2



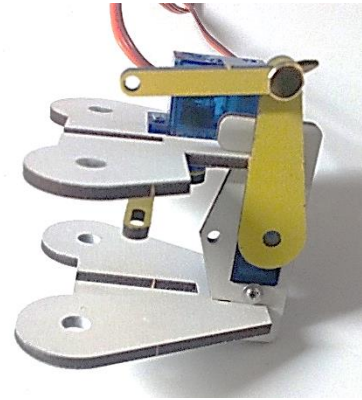
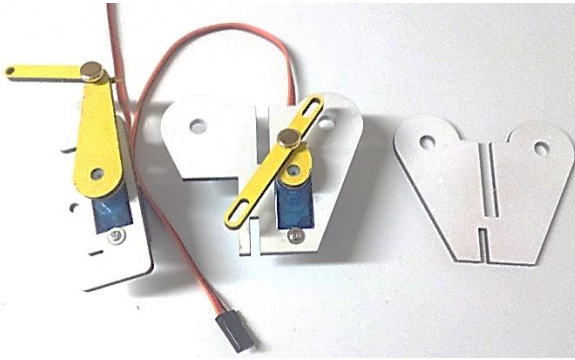
3



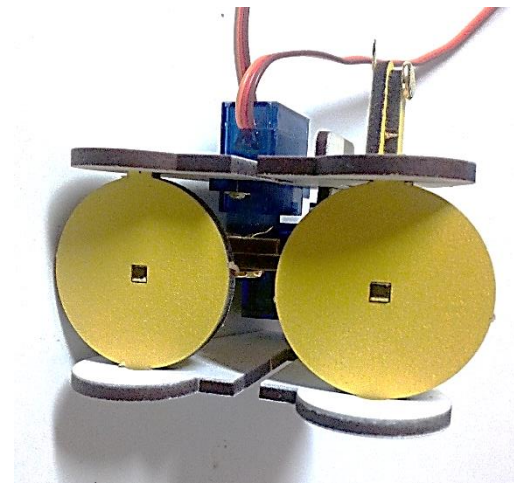
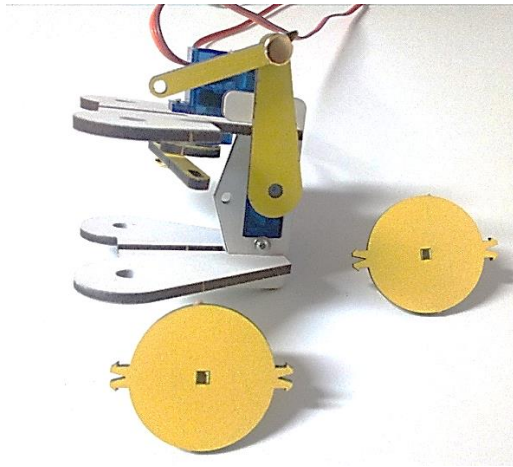
4



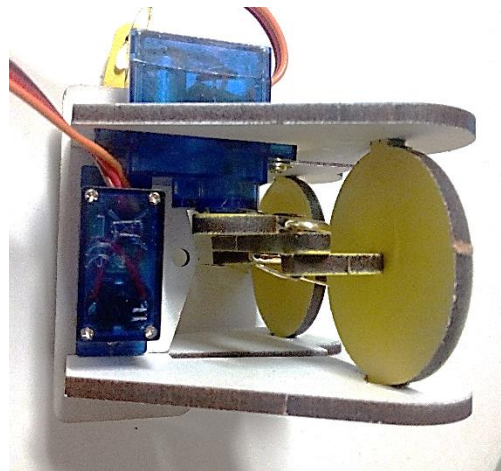
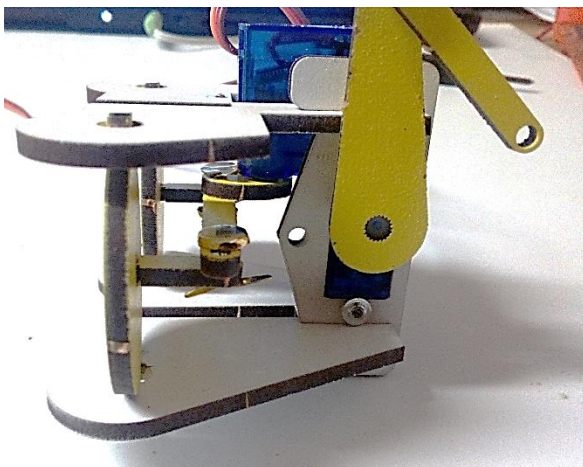
3



6



7



## Mecanismo Cara y Mandíbula

Continuamos con las siguientes piezas



Ensamblamos de la siguiente manera

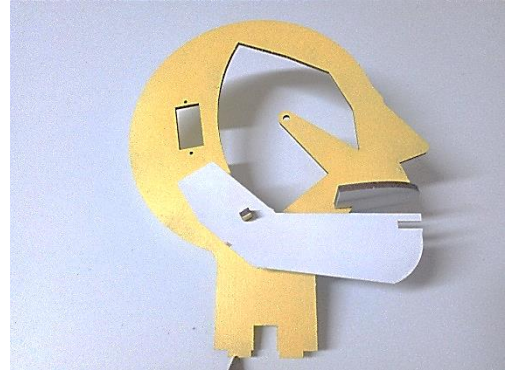
**1**



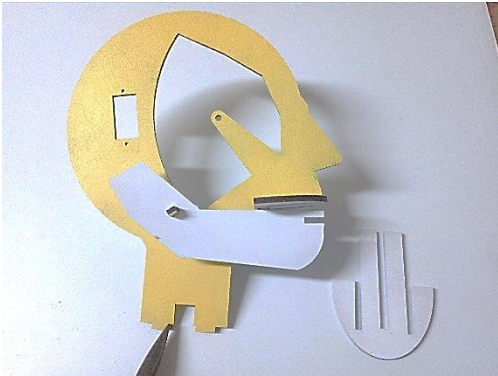
**2- Eje de la mandibula**



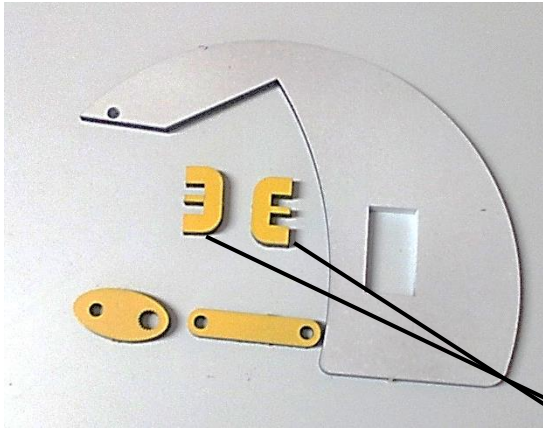
3



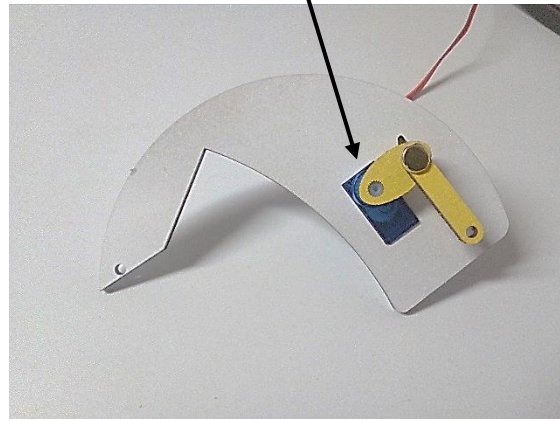
4



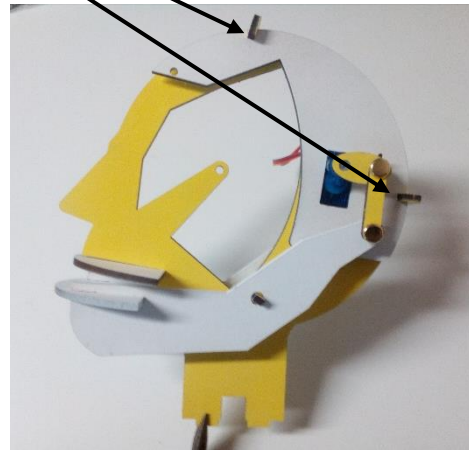
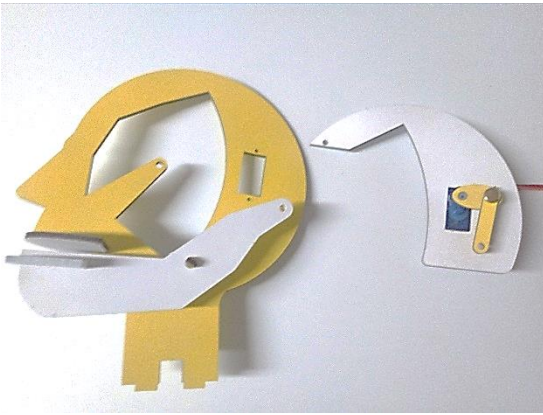
5



Colocamos el servo



6

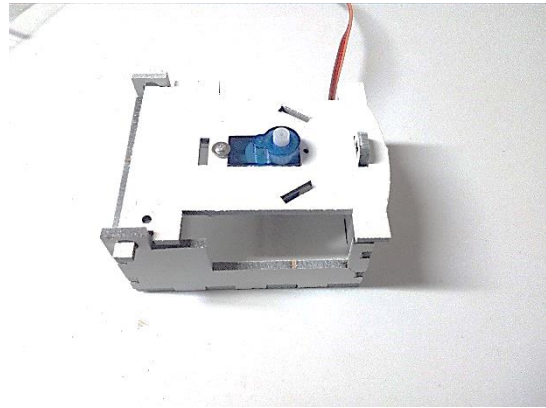
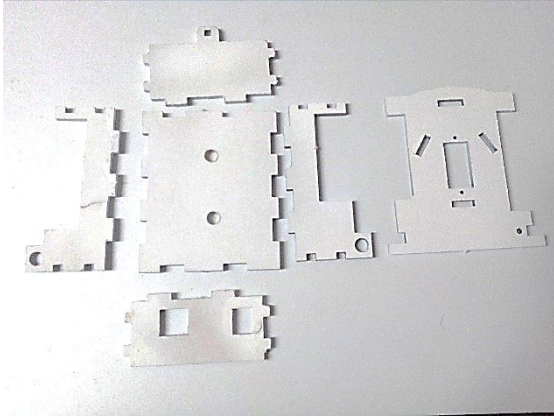


El servo se coloca entre  
Estas dos placas

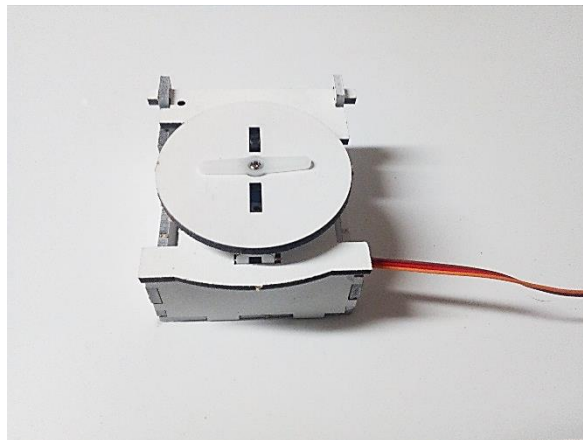
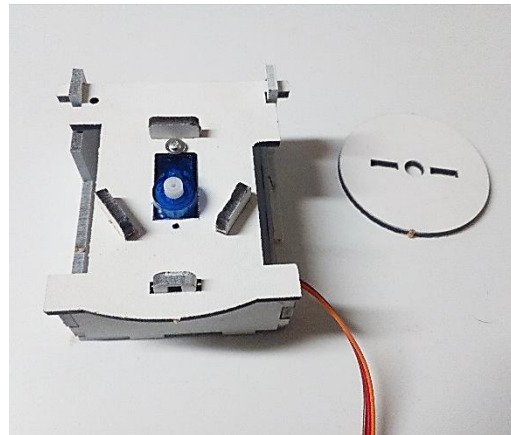
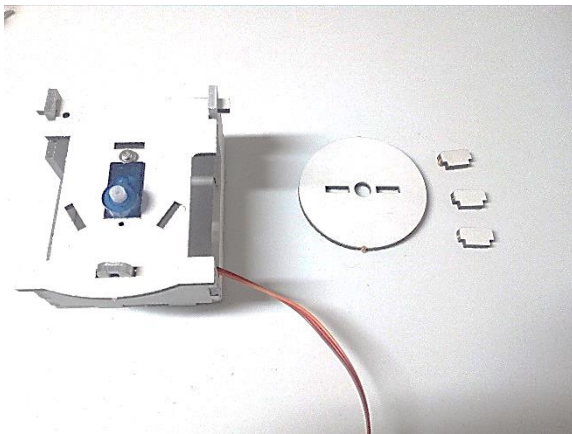
### Case de arduino y Basa de la Cara

Colocamos las siguientes piezas de la siguiente manera, armamos y colocamos el servo

1

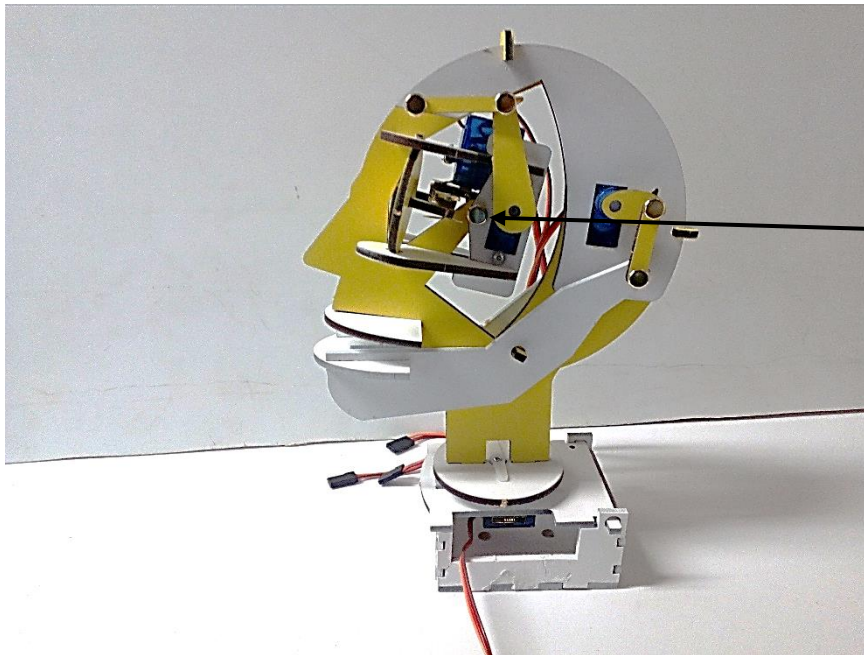
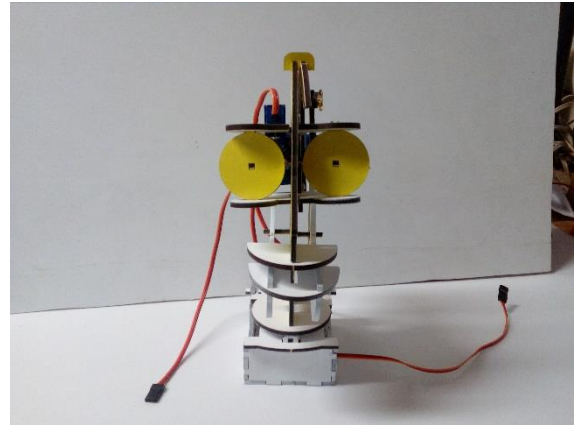
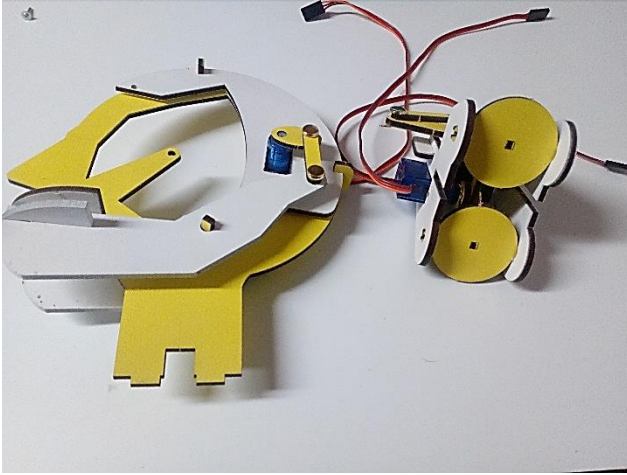


2

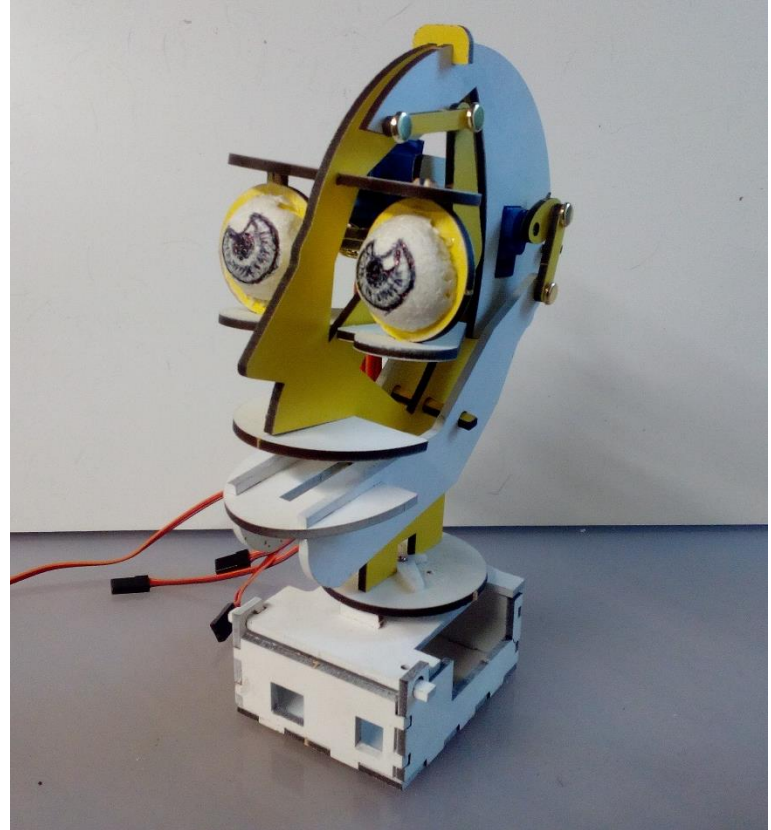
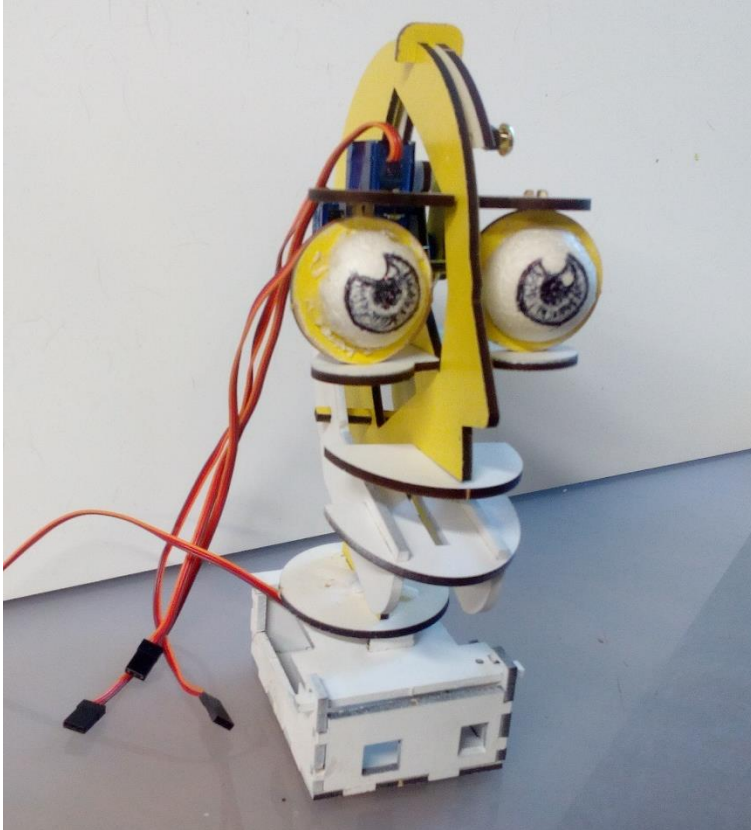


### Ensamble finales

Colocamos los ojos a la cara, para un mejor ensamble quita uno de los ojos e inserta el mecanismo, continuamente insertamos la cabeza a la base del case



Sujetamos con un  
seguro



#### Notas importantes:

Calibrar los servos dependiendo del movimiento que quieras realizar

No mover los servos a mano, calíbralos mediante un probador de servos o programación.

La conexión servos – arduino es a gusto de cada persona.

Cablea de modo que no interrumpas los movimientos de la Cara Animatronic.

Para los ojos puedes comprar una pelota de unicel, córtala a la mitad y pintarlo como gustes poniendo una en cada lado.

Los colores pueden cambiar sin previo aviso

Programa para un funcionamiento sencillo.

```
#include <Servo.h>
```

```
Servo servobase;  
Servo servoboca;  
Servo servoojos1;  
Servo servoojos2;  
void setup() {  
  servobase.attach (2);  
  servoboca.attach (3);  
  servoojos1.attach (4);  
  servoojos2.attach (5);  
}  
void loop() {  
  servobase.write (30);  
  delay (500);  
  servobase.write (90);  
  delay (500);  
  servobase.write (60);  
  delay (500);  
  servoboca.write (20);  
  delay (200);  
  servoboca.write (80);  
  delay (200);  
  servoboca.write (20);  
  delay (200);  
  servoboca.write (80);  
  delay (200);  
  servoboca.write (20);  
  delay (200);  
  servoboca.write (80);  
  delay (200);  
  servoboca.write (20);  
  delay (200);  
  servoboca.write (80);  
  delay (200);  
  servoboca.write (10);  
  delay (200);  
  servoojos1.write (90);  
  delay (500);  
  servoojos2.write (90);  
  delay (500);  
  servoojos1.write (0);  
  delay (500);  
  servoojos2.write (0);  
  delay (500);  
  servoojos1.write (30);  
  delay (500);  
}
```