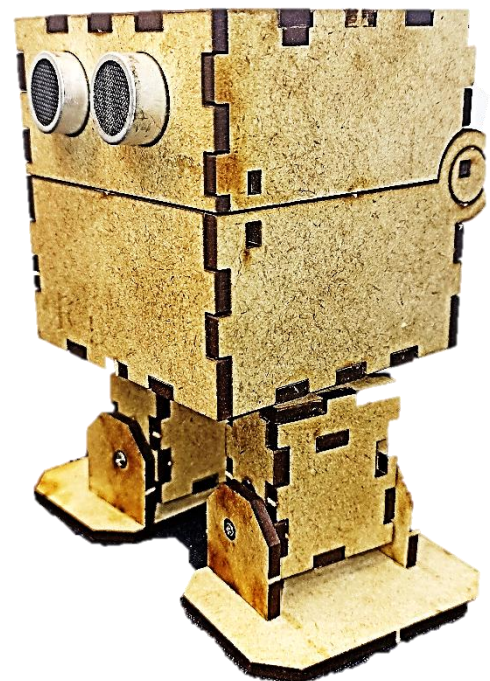
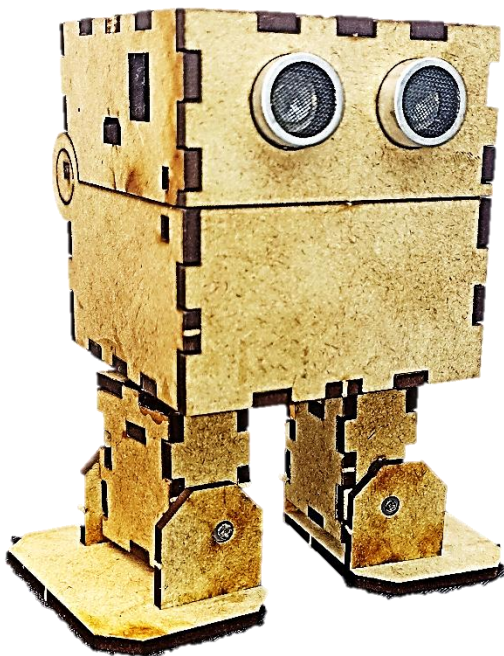
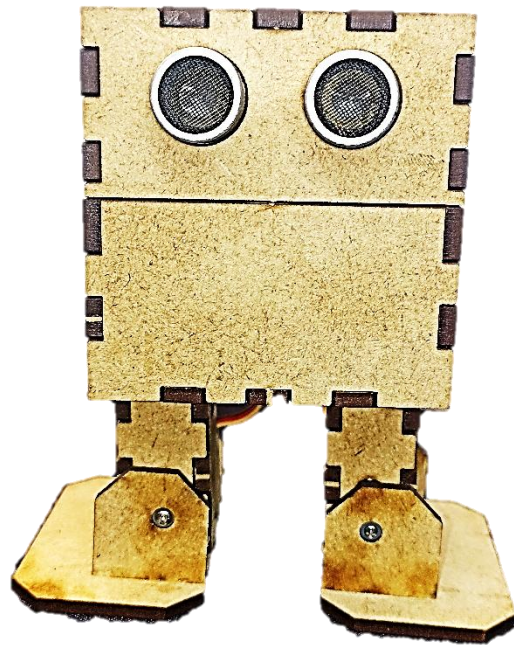


# Manual de ensamble para chasis Robot Otto



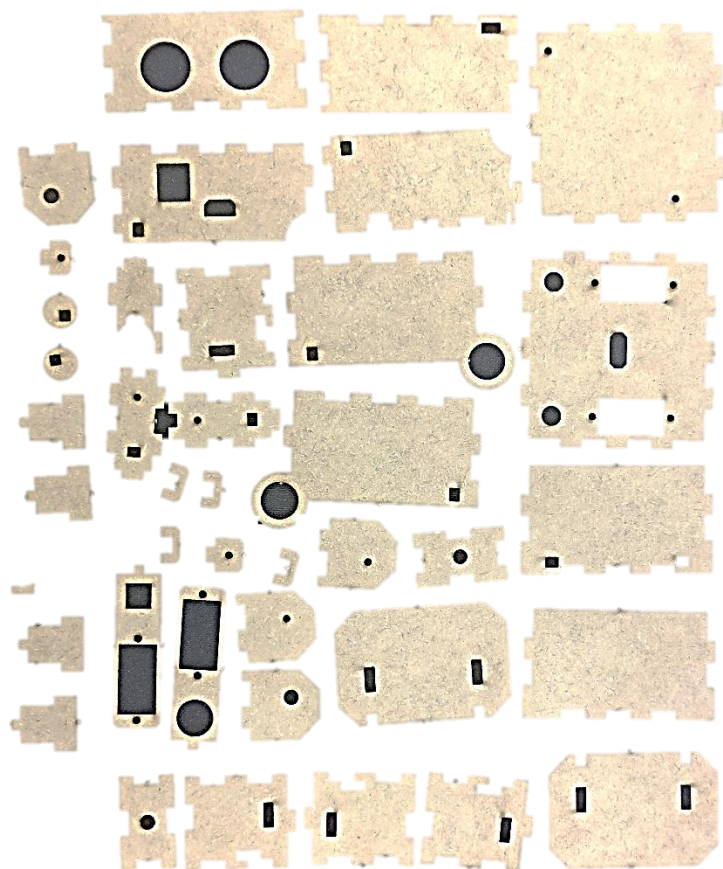
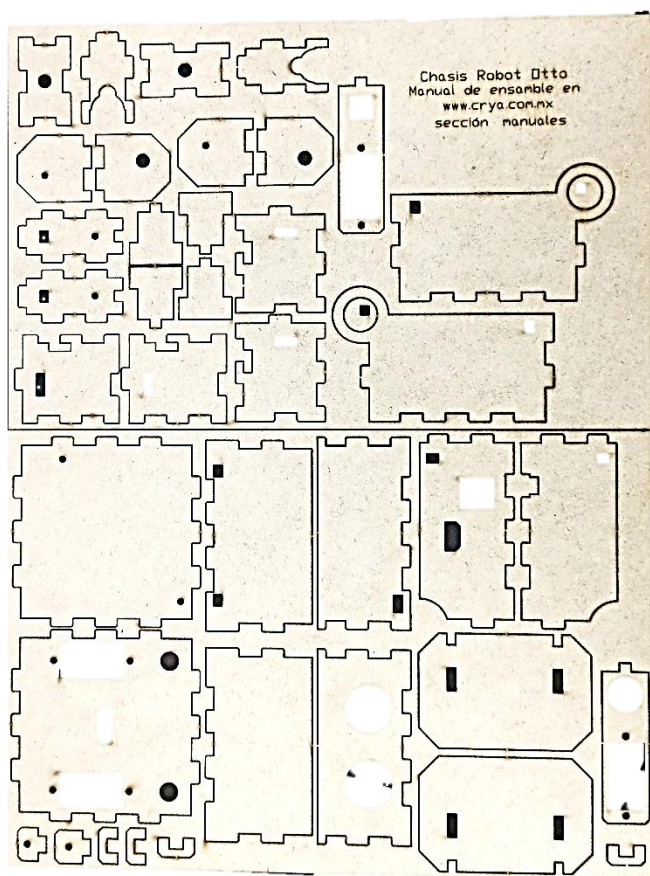
Antes de iniciar con el armado del chasis del robot Otto, verificamos que venga completo nuestro kit:

- Dos galletas con piezas desmontables de mdf de 3 mm.

Material adicional para el armado del robot

- Desarmador chico de cruz.
- Pegamento blanco o tipo instantáneo (KolaLoka).
- 4 servomotores SG90 (no incluidos).
- 1 sensor ultrasónico (no incluido).
- Batería de 9 volts (no incluida)

Antes de empezar con el armado del robot, tomamos ambas galletas y desmontamos las piezas con cuidado evitando romper alguna de ellas.

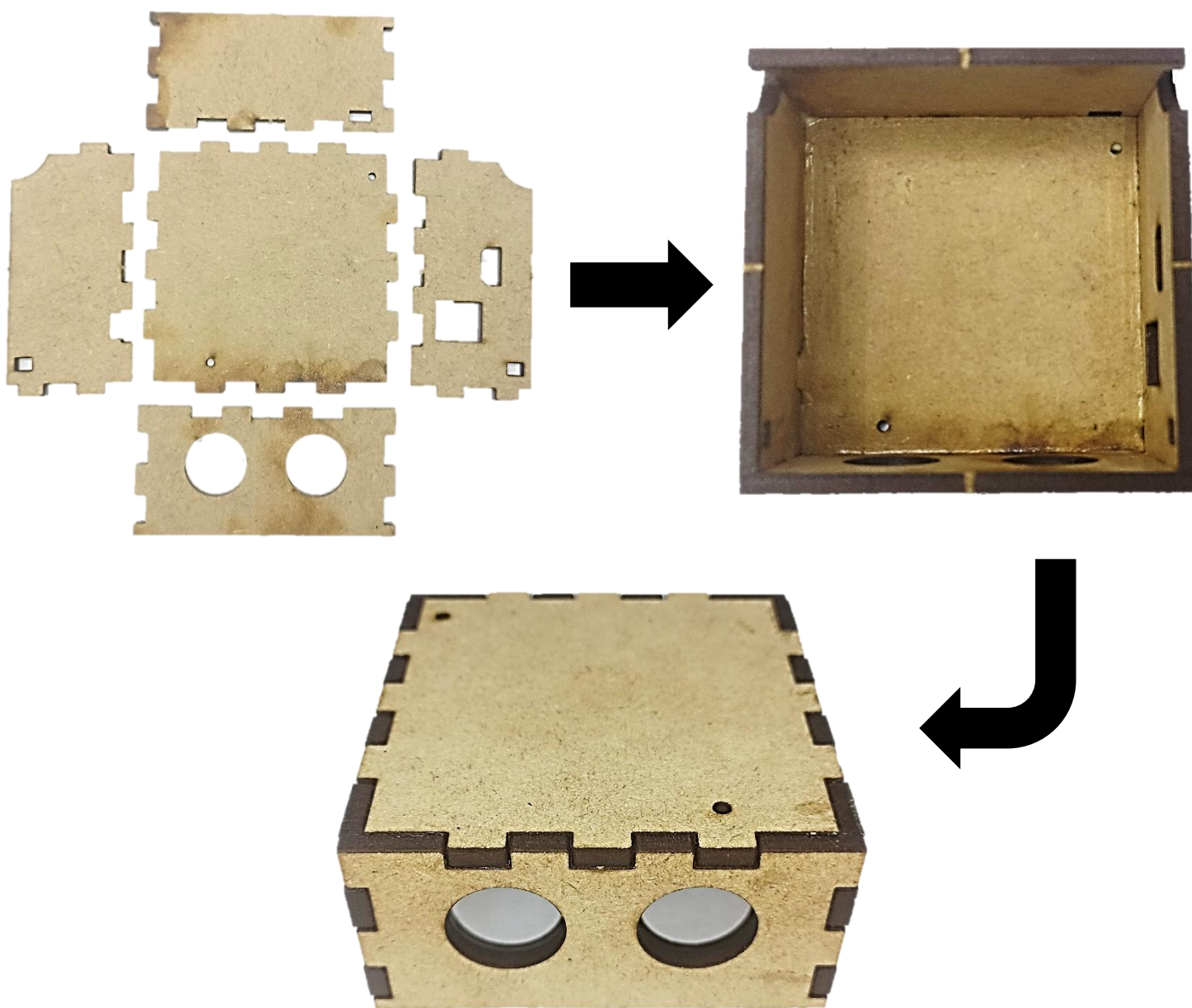


Para iniciar con el armado, dividiremos el proceso en 5 sencillas secciones para que así sea más fácil el armado, (Cabeza, Cuerpo, Piernas, Pies y acoplamiento).

**NOTA:** Para reforzar el armado de cada sección tendremos que colocar pegamento en cada proceso de ensamble.

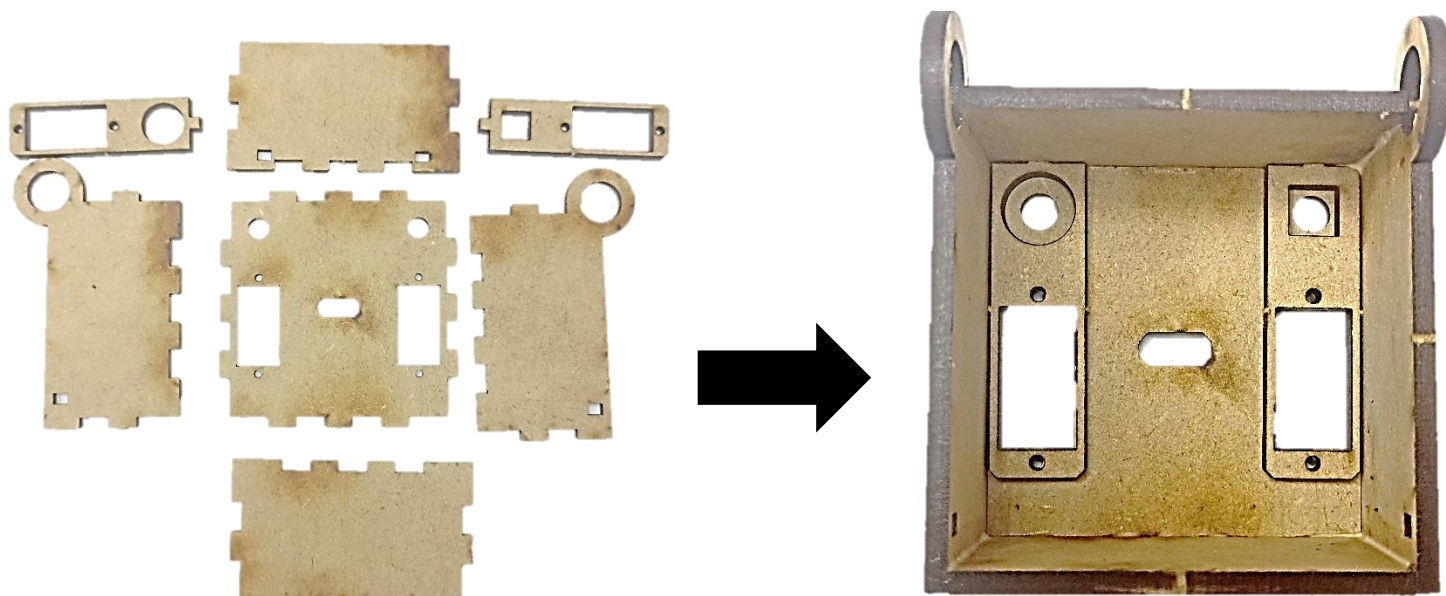
## Cabeza

Iniciamos con el armado de la cabeza, para esto tomamos las piezas que se muestran en las imágenes y las colocamos de la siguiente manera.



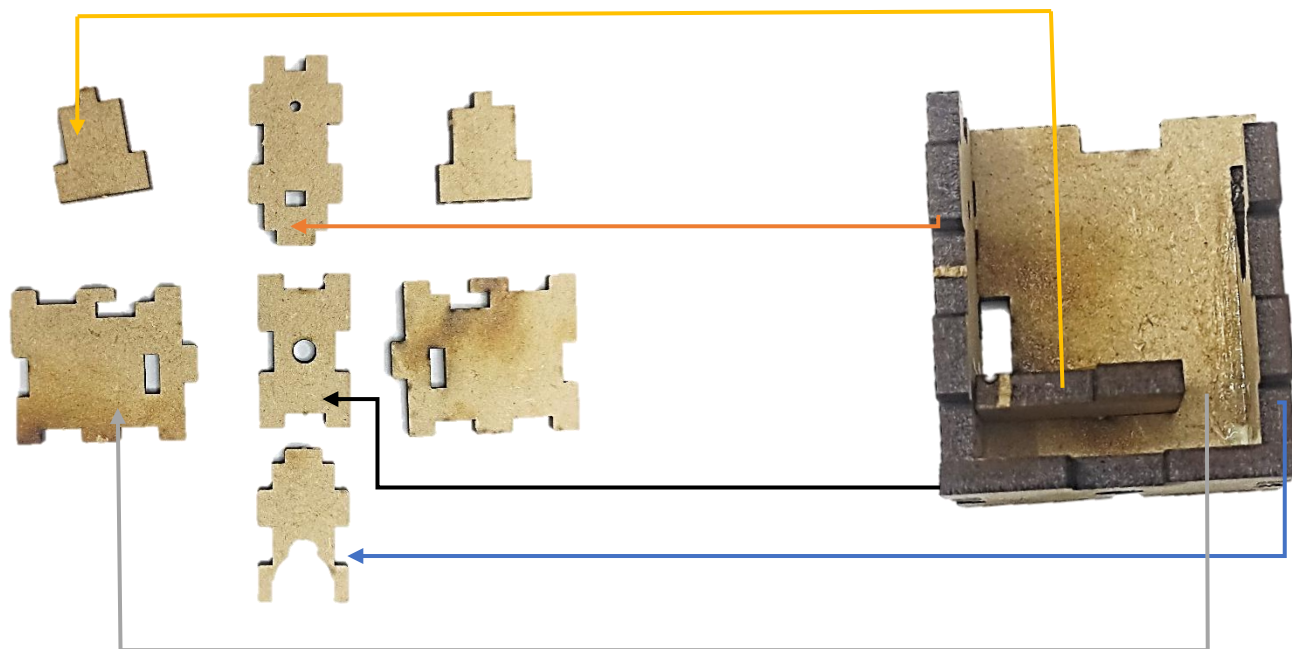
## Cuerpo

Continuando con el armado seguimos con las siguientes piezas colocándolas como se muestra en las imágenes.

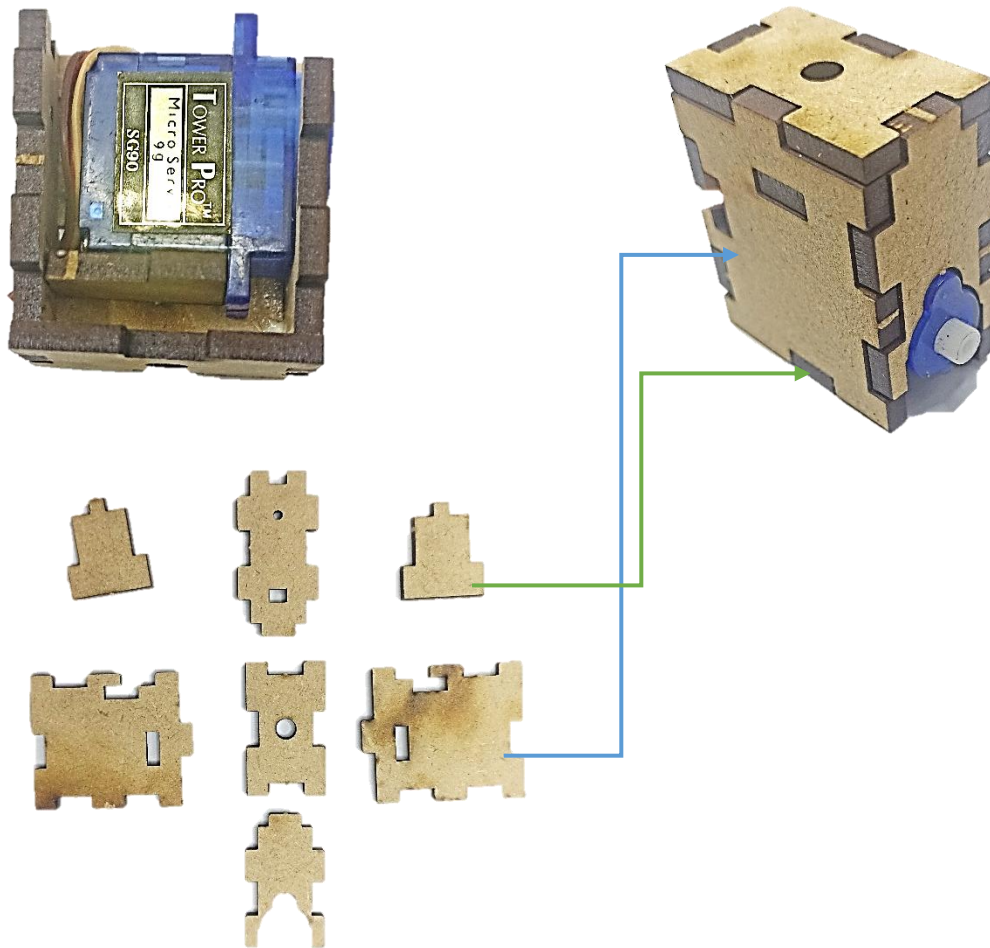


## Piernas

Continuamos con las siguientes piezas y hacemos lo mismo que hemos hecho hasta el momento.



En esta parte colocaremos nuestro primer servo y va de la siguiente manera.

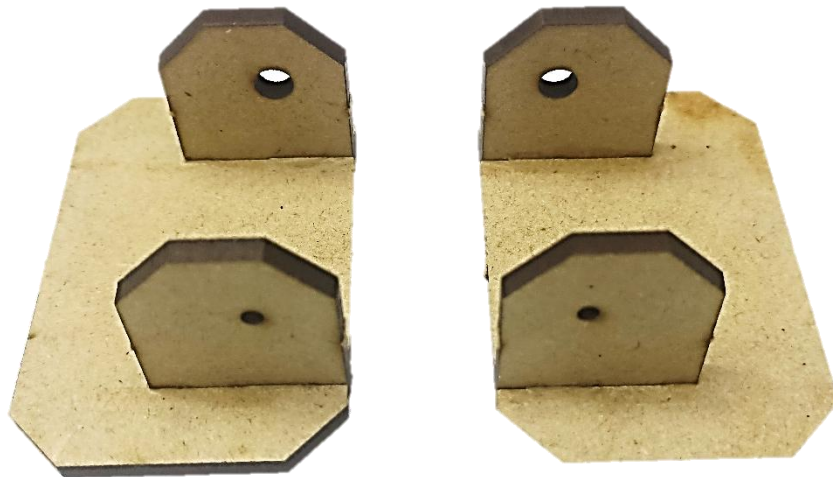
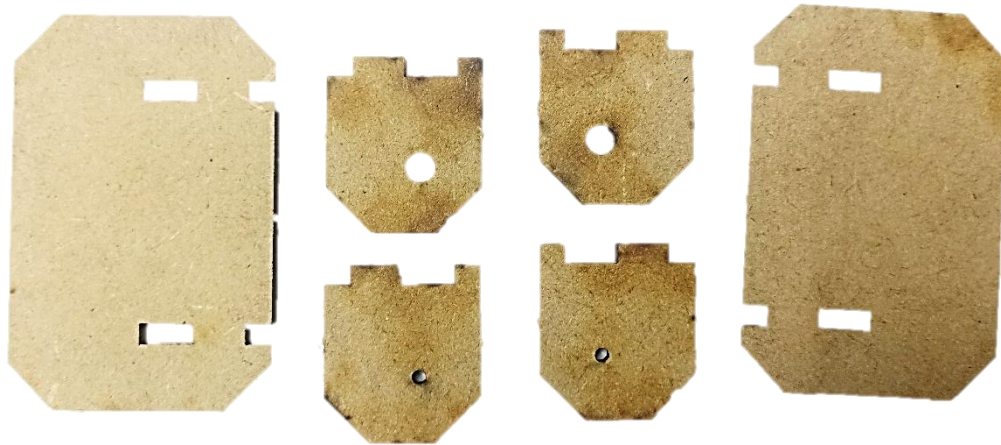


Hacemos lo mismo con la otra pierna y al final tendrán que quedar de la siguiente manera.



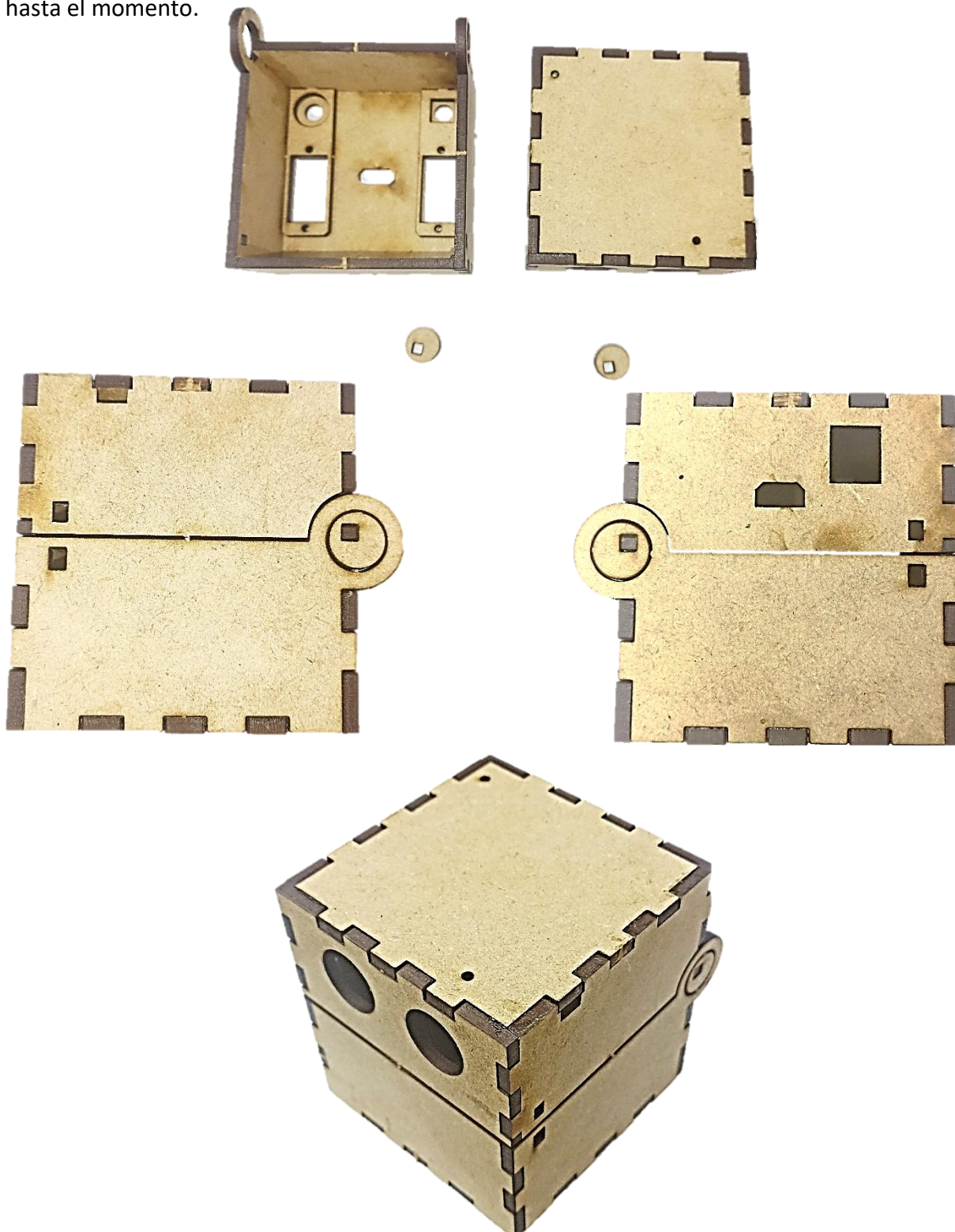
## Pies

Tomamos las siguientes piezas y las ensamblamos de la siguiente manera.

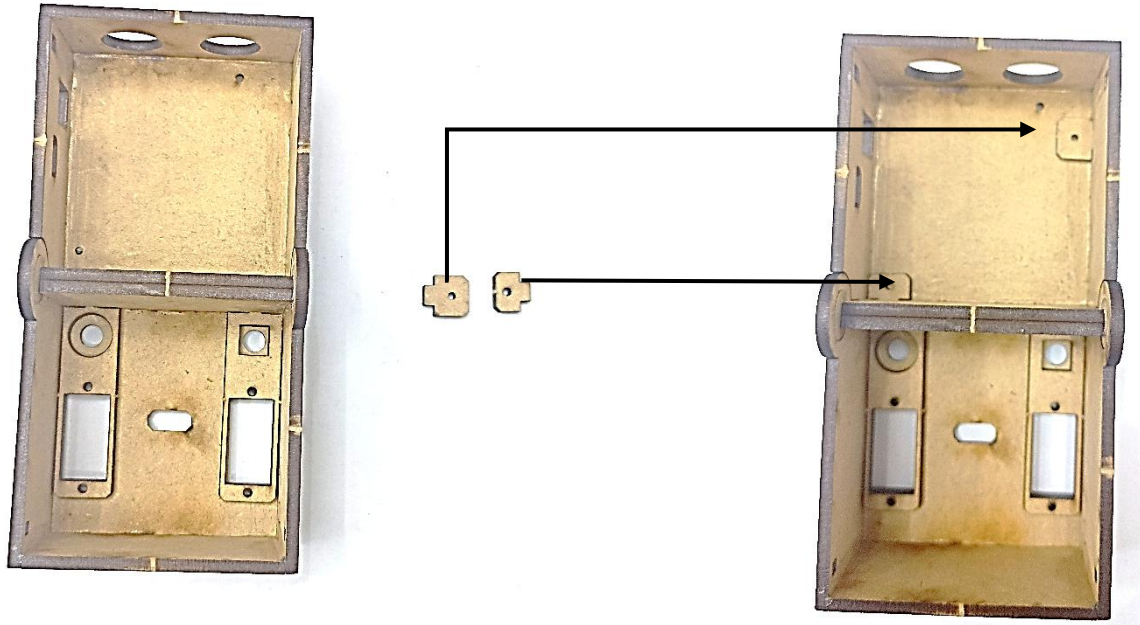


## Acoplamiento

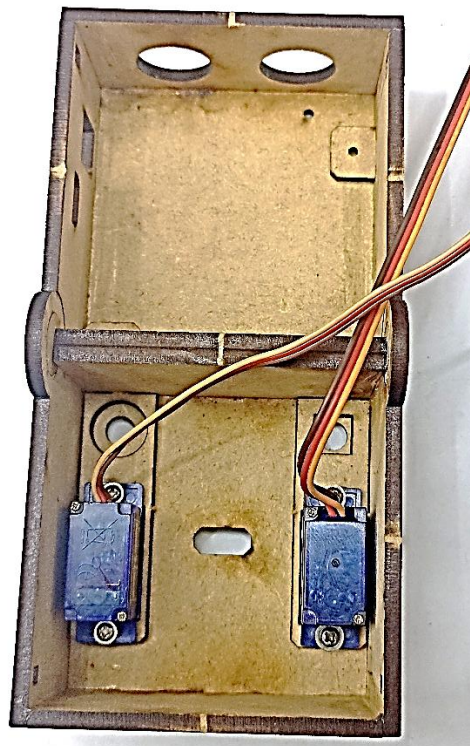
Para terminar el armado de nuestro robot tenemos que juntar todas las piezas que tenemos hasta el momento.



Tomamos las dos piezas pequeñas que se muestran en la imagen y las colocamos de la siguiente manera, estas nos ayudaran a sostener la tarjeta electrónica que le dará los movimientos al robot

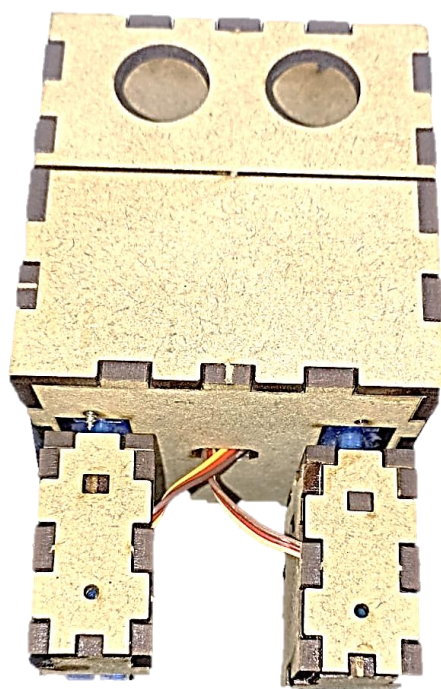
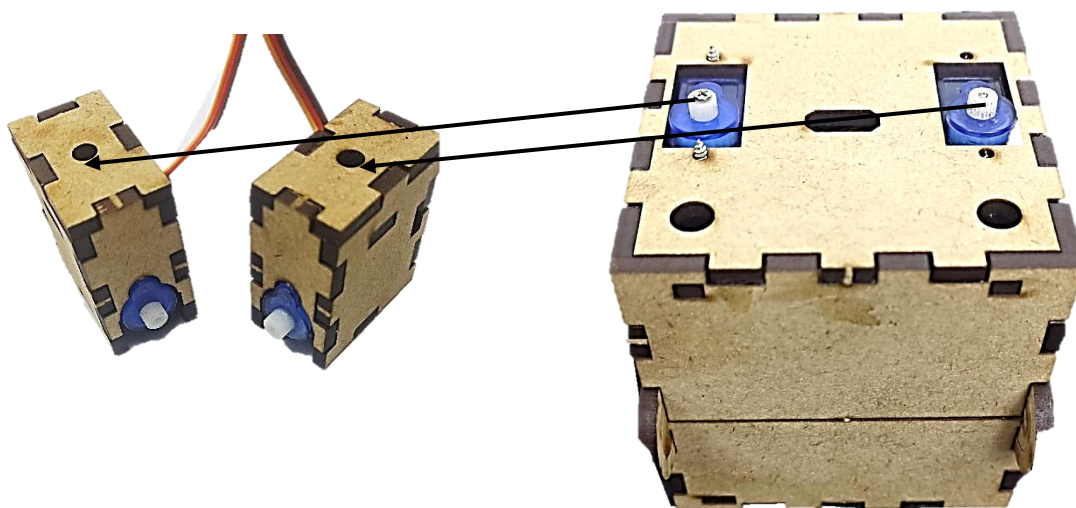


Colocamos los servos como se muestra en la imagen.

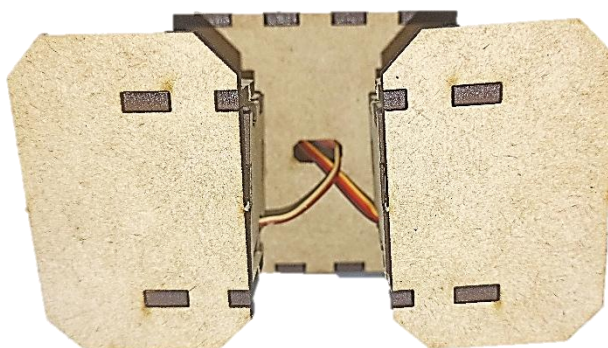
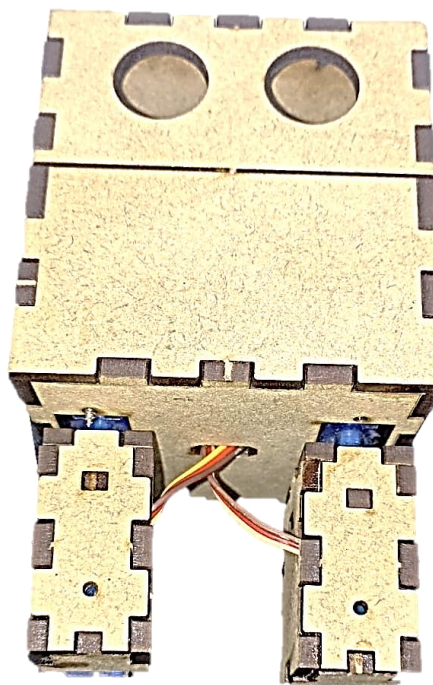


Atornillamos cada servo con los tornillos que llevan para evitar que se salgan.

Continuando con el armado del robot otto colocamos las piernas en su lugar correspondiente.



Ahora le pondremos los pies de nuestro robot.



Pasamos los cables por el orificio que tiene el robot para evitar que se atore

Para finalizar el robot otto lleva un sensor ultrasónico que se asemejan a los ojos del robot, lo colocamos y así terminamos con el ensamble de nuestro robot Otto.

