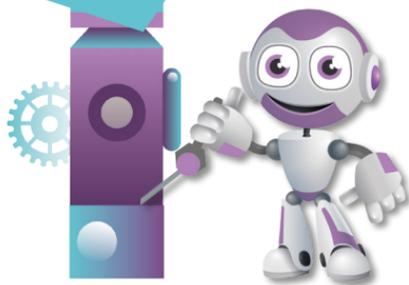


El simio



1 Cable rojo de 15 cm



2 O-ring de 6 cm de diámetro interior



2 Círculos MDF de 6 cm de diámetro con 1 círculo MDF de 2 cm al centro.



2 Tramos de alambre galvanizado de 50 cm



1 Rectángulo MDF de 5.9 x 2.8 cm



2 Rectángulos MDF de 8 x 5.9 cm



1 Portapilas AA con cables



1 Mini switch



8 Tuercas de 1/8 pulgada



2 Tornillos de 1/8 x 1 1/4 de pulgada



1 Motorreductor de plástico 1:220 con doble eje



2 Tornillos de 1/8 x 3/4 de pulgada



2 Tornillos M3 de cabeza plana



2 tornillos de 1/8 x 3/8 de pulgada

También necesitarás:

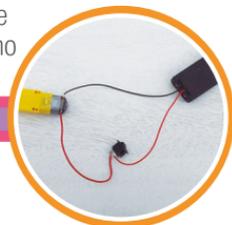
- 1 Desarmador plano
- 1 Desarmador de cruz
- 1 Pinza para pelar cables
- Pegamento: silicón, Kola-loka, etc.
- 2 Pilas AA

1 Conecta el cable negro del portapilas a un extremo de la laminilla dorada del motor.

2 Conecta el cable rojo del portapilas a una terminal del mini *switch*.



3 Conecta otro cable rojo en la terminal libre del mini *switch* y el extremo libre de este cable conéctalo en el extremo libre de la laminilla dorada del motor.



4

Atornilla el motor en el rectángulo 1 de manera que el eje del motor salga por el orificio correspondiente.



5 Coloca las pilas en el portapilas y fíjalo con los tornillos M3 de cabeza plana, en el mismo rectángulo en el que sujetaste el motor. Así como se muestra en la imagen.



7 Ensambla y pega el rectángulo de 8 x 2.7 cm en el rectángulo 1.

6 Pega el mini *switch* en la parte baja del portapilas.



8 Ensambla y pega el rectángulo 2 en el rectángulo del paso anterior de manera que quede fijo con los tornillos que colocaste en el paso 4. Cuida que sobresalga el eje del motor por el orificio circular. Éste será el cuerpo del robot.



9 Ensambla y pega el rectángulo de 5.9 x 2.8 cm sobre el cuerpo del robot.



14 Fija, en un círculo de madera, el tornillo del paso anterior de manera que la cuerda no rebase el círculo.

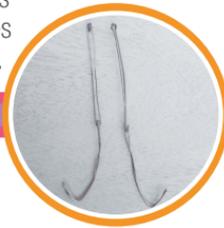


15

Pega el círculo del paso anterior a un eje del motor.

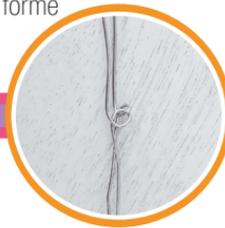
13 Inserta un tornillo de $\frac{3}{8}$ de pulgada en el primer doblé del alambre y colócale una tuerca. Verifica que la cuerda del tornillo y el doblé del alambre queden en la misma dirección.

12 Entrelaza las puntas y dóblalas en forma de gancho. Verifica que al doblar las puntas queden perpendiculares con respecto al círculo.



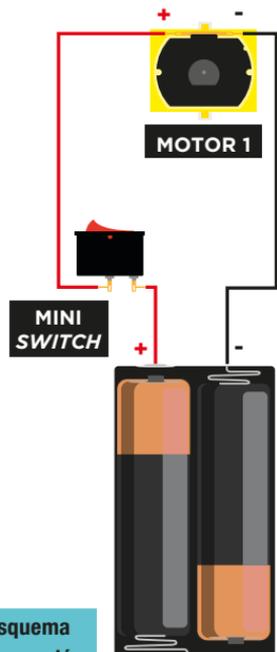
Nota: Este círculo debe quedar a la mitad de cada extremo. Como se muestra en la imagen.

11 Dobra, nuevamente, a la mitad cada extremo del alambre de manera que cada uno forme otro círculo pequeño como el anterior.



10

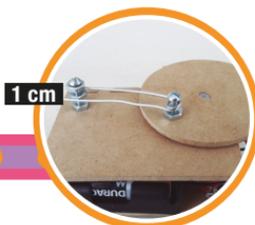
Dobra a la mitad un alambre galvanizado de 50 cm, de manera que en medio de ese doblé quede un círculo en el que quepa un tornillo.



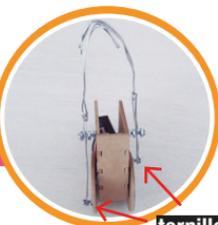
16 Coloca un tornillo de $\frac{3}{4}$ de pulgada con tuerca a tope en el alambre ya doblado e inserta 2 tuercas más al tornillo.

17 Fija el tornillo del paso anterior en la perforación superior del rectángulo dejando 1 cm fuera.

18 Acomoda las tuercas de manera que quede una pegada al rectángulo, otra en medio y otra a tope.



19 Repite los pasos del 10 al 18 con el otro alambre.



Nota: Verifica que al colocar los alambres queden en posiciones encontradas y los tornillos que fijan los alambres en los círculos queden uno arriba y otro abajo.

20 Pega los O-ring en los círculos de madera, si es necesario realiza un corte para ajustarlos a la medida.

21 Pon en funcionamiento tu robot prendiendo el switch.



**Robot
terminado**

 **Alfaomega Grupo Editor**
Te acerca al conocimiento

www.alfaomega.com.mx
Soporte escolar

e-mail: soportescolar@alfaomega.com.mx