

Conjunto Mobkits I

Manual do Usuário

Montagem Robô Básico

Leia com atenção e realize as montagens com seu filho(a).

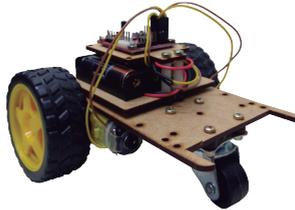


www.mobkits.com.br

06/2022 Rev. 4

Montagem do Robô Básico

Nossa próxima montagem é o robô básico, que servirá de base para todas as montagens seguintes.



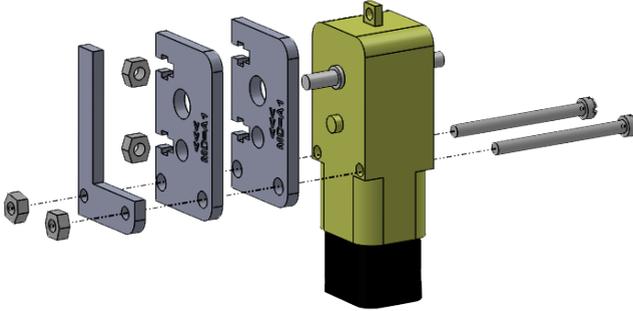
Robô Básico Montado

Para iniciar a montagem é preciso separar o material que utilizaremos.

- Ferramenta
- 2 Motores DC (adesivados com “D” e “E”)
- 2 Rodas
- Placa de Controle montada na X2
- Suporte de Pilhas montado na X3
- 4 Espaçadores de Nylon
- 12 Porcas
- 4 Arruelas de pressão
- 4 Parafusos CP 10mm
- 8 Parafusos CP 16mm
- 4 Parafusos CP 30mm
- Peças em MDF:
 - A0
 - A1 MD (2 peças) - MD (Motor Direito)
 - A1 ME (2 peças) - ME (Motor Esquerdo)
 - A2 (2 peças)
 - A3 (2 peças)
 - X1 (8 peças)

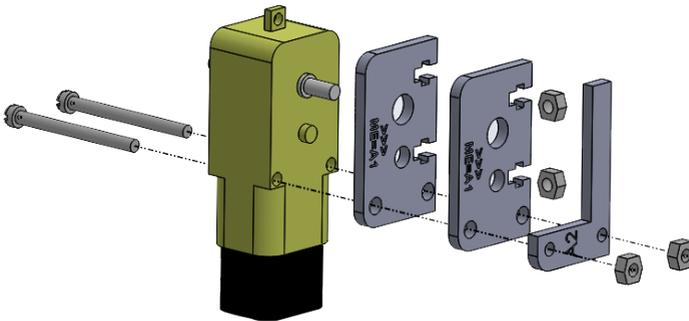
A seguir será apresentado um passo a passo para a realização da montagem.

1. Fixar o motor em duas peças A1 MD com 2 parafusos CP 30mm e 2 porcas, conforme imagem abaixo. Utilizar o motor identificado com a letra D.



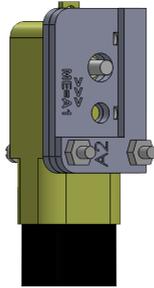
Fixação do Motor Direito

2. Fixar o motor na peça A1 ME com 2 parafusos CP 30mm e 2 porcas, conforme imagem abaixo. Utilizar o motor identificado com a letra E.



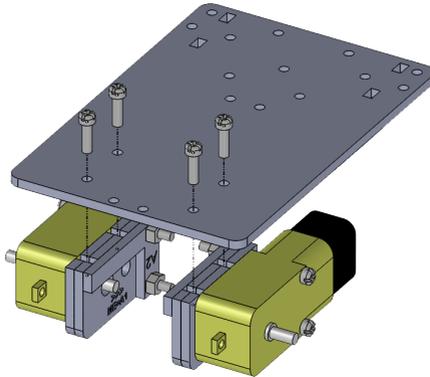
Fixação do Motor Esquerdo

3. Na imagem abaixo o suporte do motor montado.



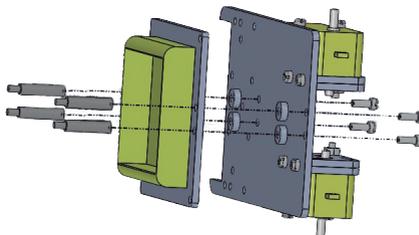
Suporte do motor montado

4. Fixar os motores na peça A0 com 4 parafusos CP 10mm, conforme imagem abaixo.



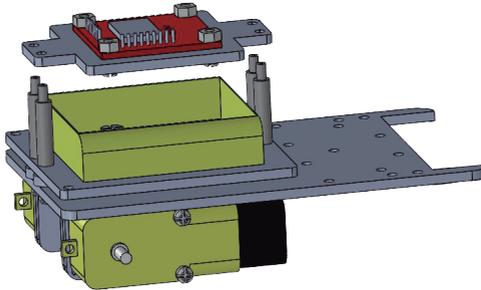
Fixação dos motores na peça A0

5. Fixar o suporte de pilhas na peça A0 utilizando 4 peças X1, 4 parafusos CP 16mm e 4 espaçadores de nylon.



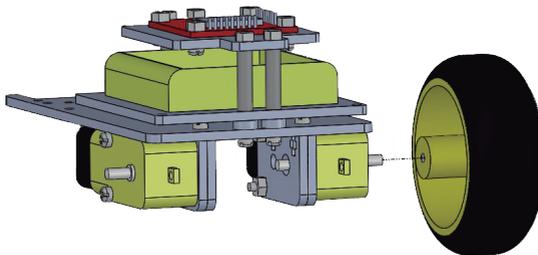
Fixação do suporte de pilhas na peça A0

6. Encaixar a placa de controle nos espaçadores de nylon conforme imagem abaixo. Posicionar a placa mantendo a Chave Liga / Desliga mais próxima à parte traseira da montagem.



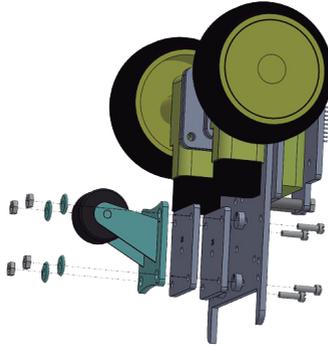
Fixação da placa de controle

7. Fixar a roda ao motor, conforme imagem abaixo. Repetir o mesmo procedimento para a outra roda.



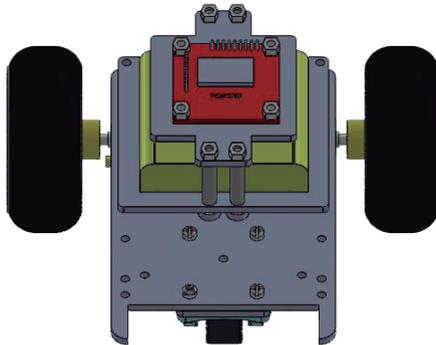
Fixação das rodas

8. Fixar a roda boba na peça A0 em conjunto com 2 peças A3 e 4 peças X1 utilizando 4 parafusos CP 16mm, 4 arruelas de pressão e 4 porcas, conforme imagem abaixo.



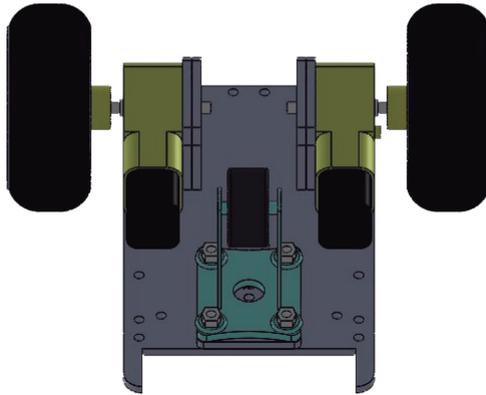
Fixação da roda boba.

9. Na imagem abaixo o robô básico montado, vista superior.



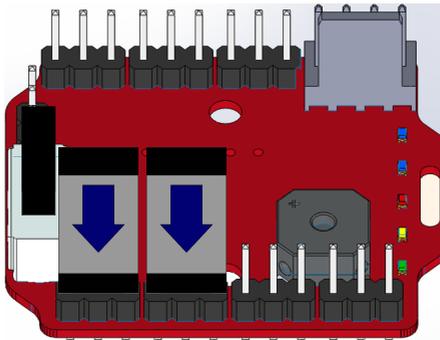
Robô básico montado, vista superior.

10. Na imagem abaixo o robô básico montado, vista inferior.



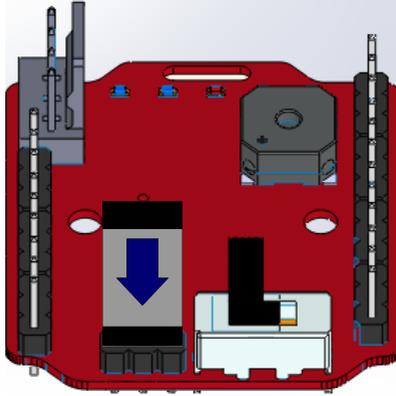
Robô básico montado, vista inferior.

11. Conecte o cabo do motor direito na placa de controle, no conector Motor 2, e o motor esquerdo no conector Motor 1, conforme imagem abaixo.



Conexão dos cabos dos motores nos conectores Motor 1 e Motor 2

12. Conecte o cabo do suporte de pilhas na placa de controle, utilizando o conector Bateria.



Conexão do cabo da bateria

Utilizaremos esta montagem como base para todas as próximas, onde serão modificados apenas os suportes dos sensores ou da garra.

Para colocar as pilhas, solte a placa de controle para acessar o suporte de pilhas.