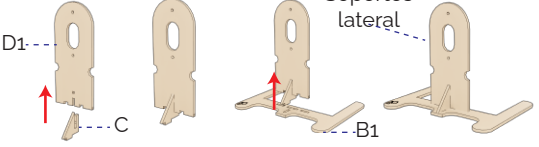
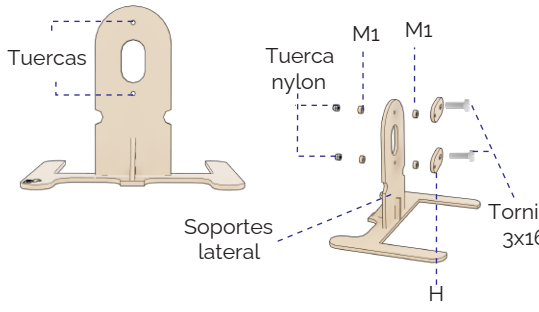


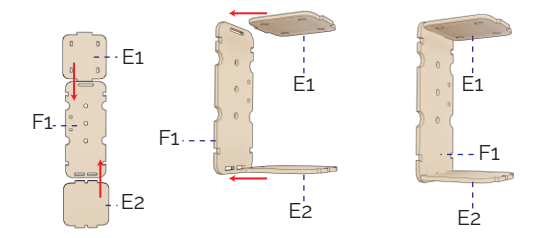
1 Coloca la pieza C por debajo de la pieza D1 y posteriormente coloca la pieza B1 para armar el lateral del Walkibot.



3 Con un tornillo 3x16 atraviesa la pieza H, la pieza M1, el soporte lateral y finalmente M1. Fíjalo con una tuerca de nylon.

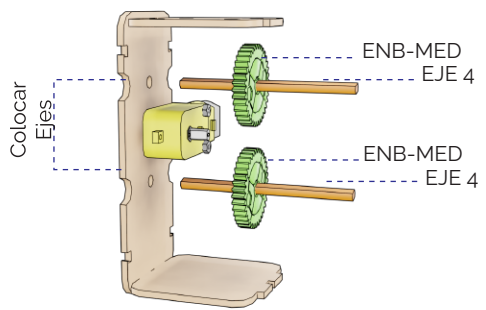


5 Inserta las piezas E1 y E2 en F1 para armar el la mitad del cuerpo del Walkibot.

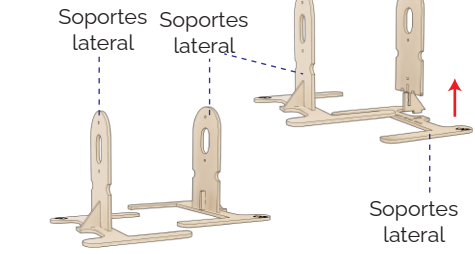


7 Introduce un ENB-MED en cada Eje 4 y posteriormente atraviésalos en los orificios señalados del cuerpo del Walkibot.

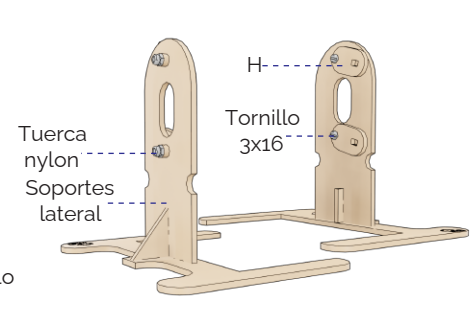
Es importante que los Ejes queden del lado plano en paralelo.



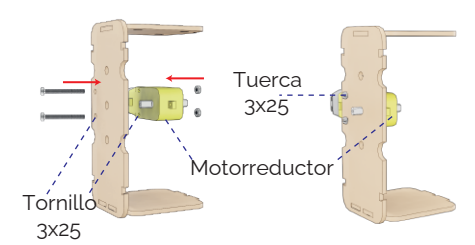
2 Repite los pasos con las demás piezas C, D1 y B1.



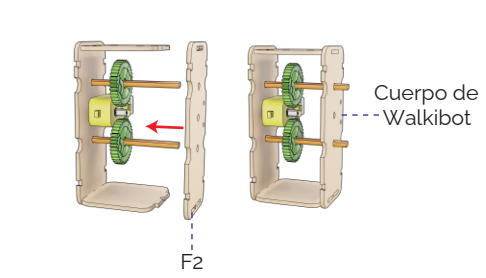
4 Repite el procedimiento con el segundo soporte lateral,



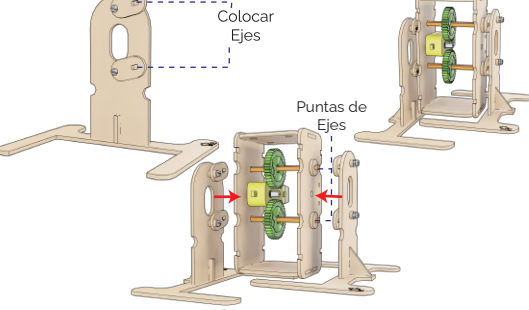
6 Coloca el motor, fíjalo en los orificios laterales del cuerpo del Walkibot y fíjalos con 2 tornillos 3x25 y 2 tuercas.



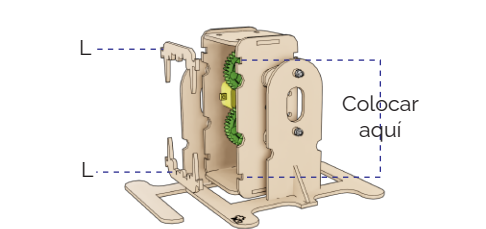
8 Coloca la pieza F2 para terminar el cuerpo del Walkibot.



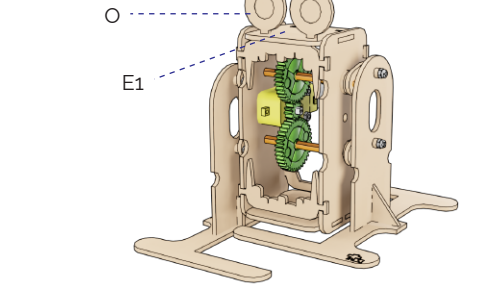
10 En los orificios de los soportes laterales, coloca el cuerpo del Walkibot, desde las puntas de los Ejes.



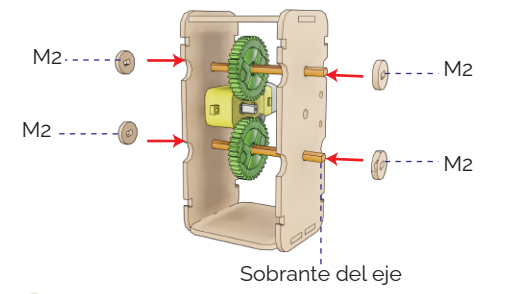
12 Coloca las piezas L en las ranuras del cuerpo del Walkibot por la parte de enfrente.



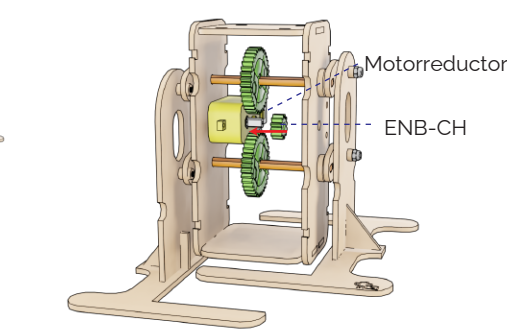
14 Introduce las piezas O en los orificios de la pieza E1, éstas pueden colocarse donde decidas.



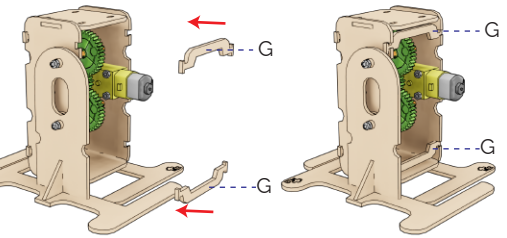
9 En los extremos de los Ejes, por el lado de afuera coloca las piezas M2.



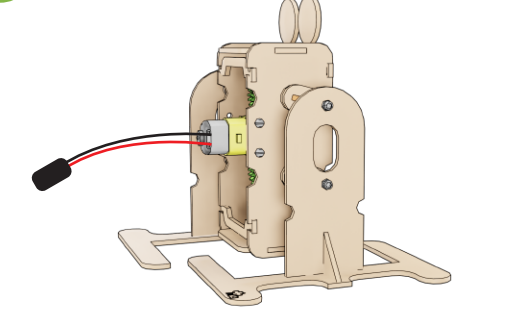
11 Coloca en el eje del motor del motor la pieza ENB-CH.



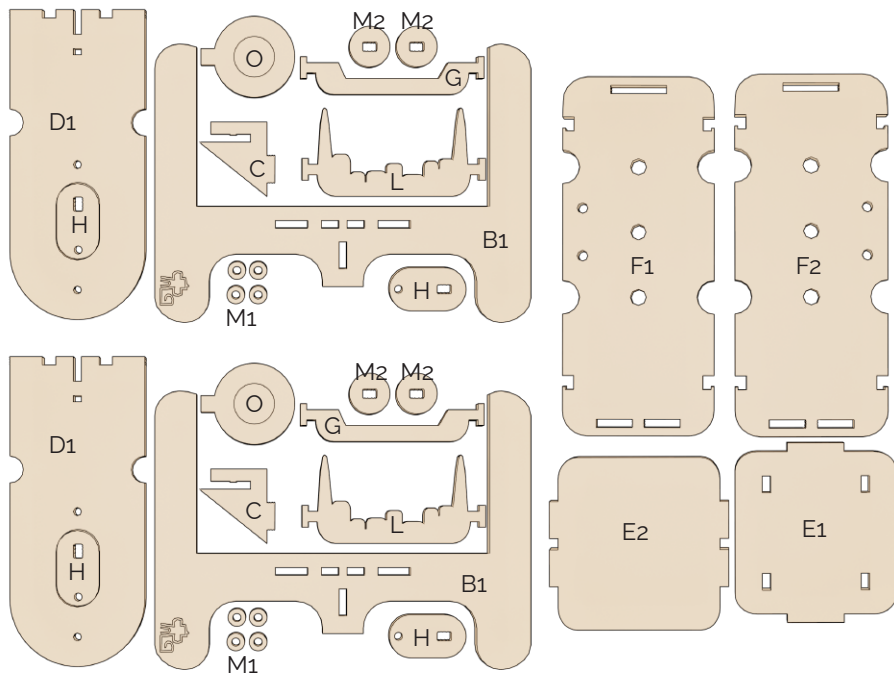
13 Inserta las piezas G en las ranuras del cuerpo del Walkibot por la parte de atrás.



15 Por último suelda o conecta el broche para pila en el motorreductor.



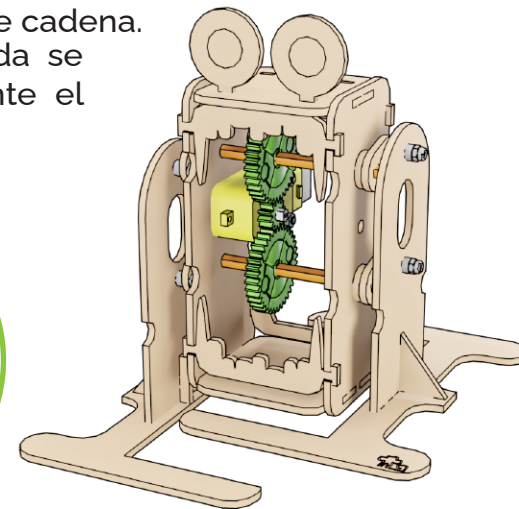
¡Ahora pruébalo!
Conecta una pila de gv



Walkibot Escolar

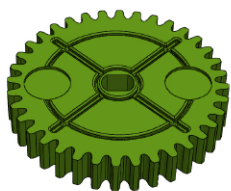
Un mecanismo de engranajes, desde el punto de vista topológico, está formado por dos ruedas dentadas engranadas entre sí, formando un par de contacto lineal, unidas mediante un cierre de cadena. El movimiento de una rueda se transmite a la otra mediante el empuje de sus dientes.

Los engranes son ruedas dentadas que sirven para transmitir un movimiento rotativo



Instructivo

MONKITS



ENB-MED



ENB-CH



EJE 4



¡Escanéame para ver el armado!

HECHO EN MÉXICO POR

MONKITS




MONKITS


ventas@monkits.com


www.monkits.com

ME-WB 20 Walkibot Escolar

Cantidad	Descripción
2	Eje 4
2	Engrane B Mediano
1	Engrane B Chico
1	Broche para pila
3	Placas MDF
1	Motorreductor
4	Tuerca de nylon 3 mm
2	Tuerca 3 mm
4	Tornillo 3x16
2	Tornillo 3x25


Tornillo
3x25


Tornillo
3x16


Tuerca
3 mm

Utiliza baterías
no incluidas
9V