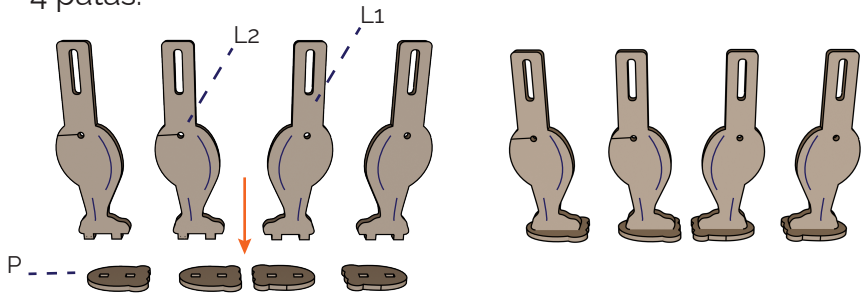


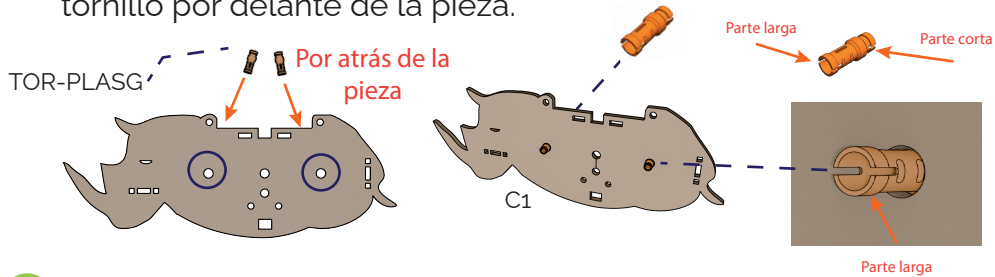
Armado



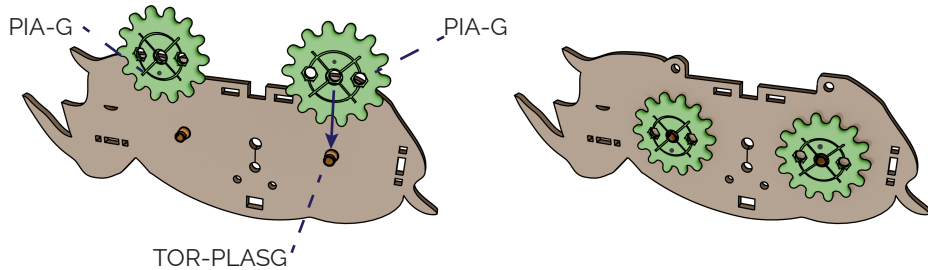
- 1 Arma las patas del Rino usando las piezas L1, L2 y P hasta obtener 4 patas.



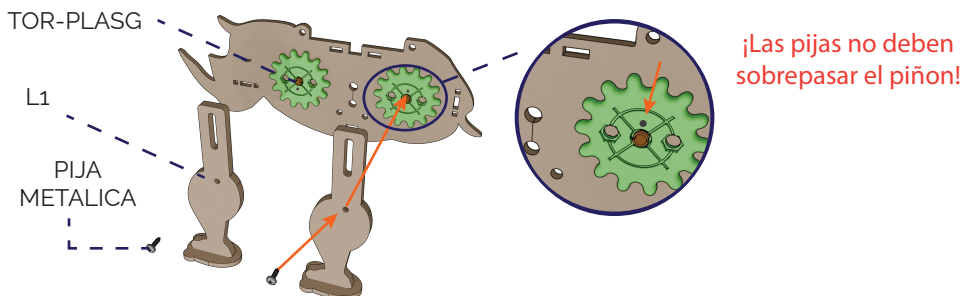
- 2 Coloca los tornillos naranjas de plástico en los orificios laterales de la pieza C1, de atrás para adelante, dejando la parte larga del tornillo por delante de la pieza.



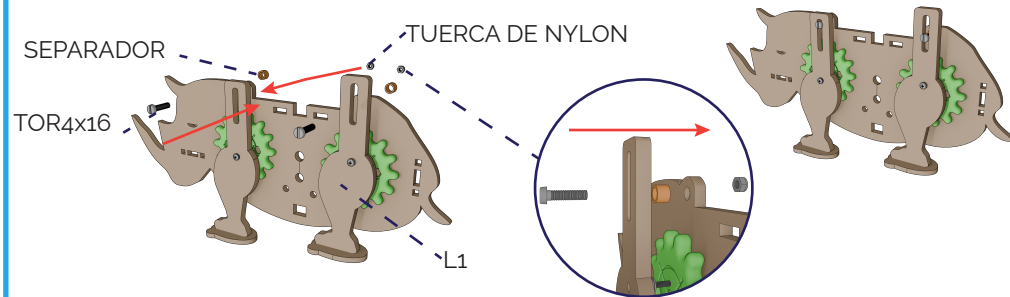
- 3 Inserta un piñón grande en cada tornillo.



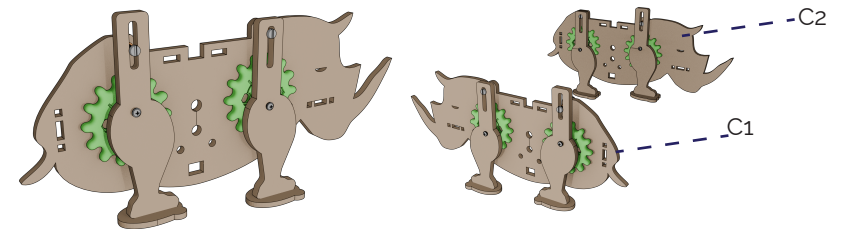
- 4 Atornilla las piezas L1 en los orificios pequeños de cada piñón usando una pija metálica.



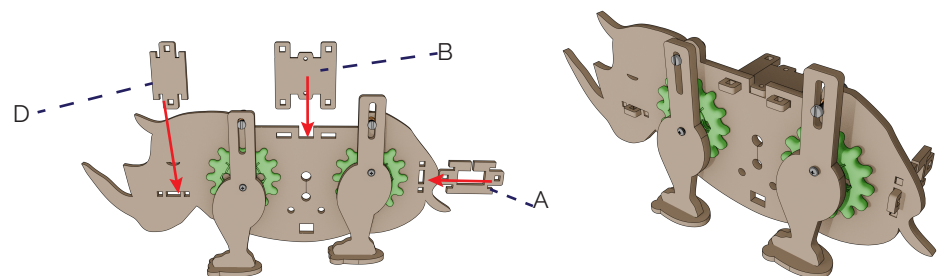
- 5 Coloca un separador entre la pieza L1 y C1. Introduce un tornillo 4x16 en las ranuras de la pieza L1 y atornilla con una tuerca de nylon.



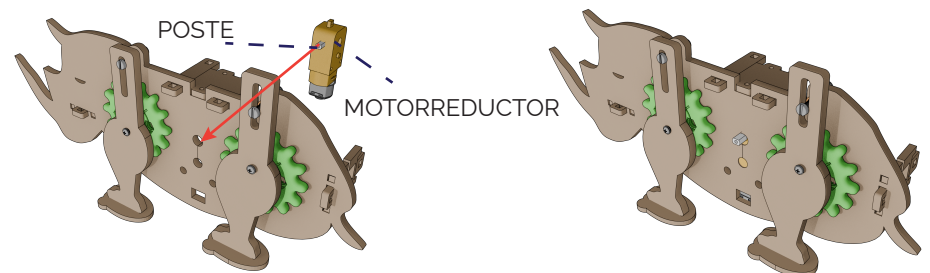
- 6 Repite los pasos 2 al 5 con la pieza C2 para formar el otro lado del rinoceronte.



- 7 Coloca las piezas A, B y D detrás de la pieza C1, esto servirá para conectar la otra mitad de tu rinoceronte.

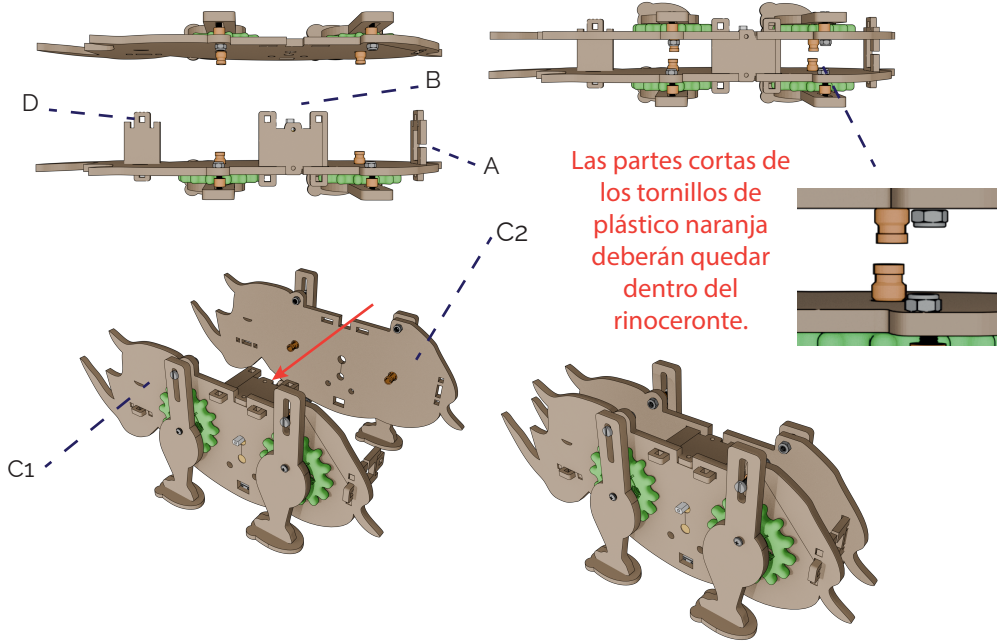


- 8 Coloca el motorreductor en posición vertical, alineando el eje blanco con el primer orificio de arriba a abajo de la pieza C1.

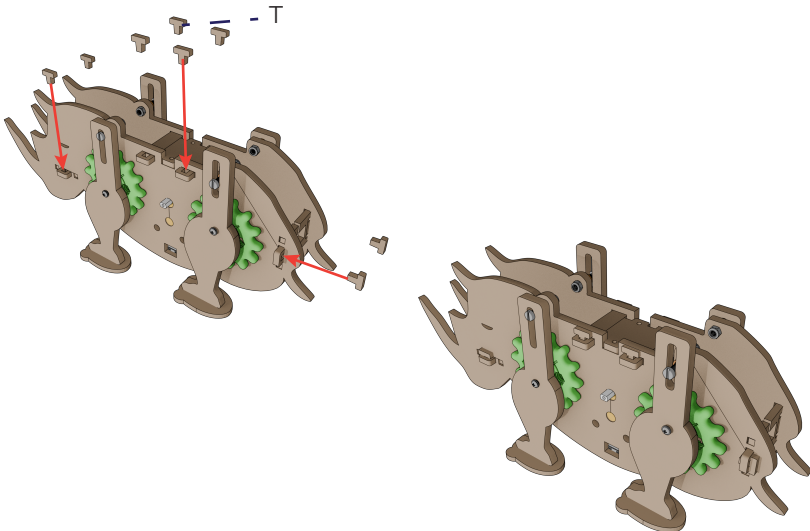




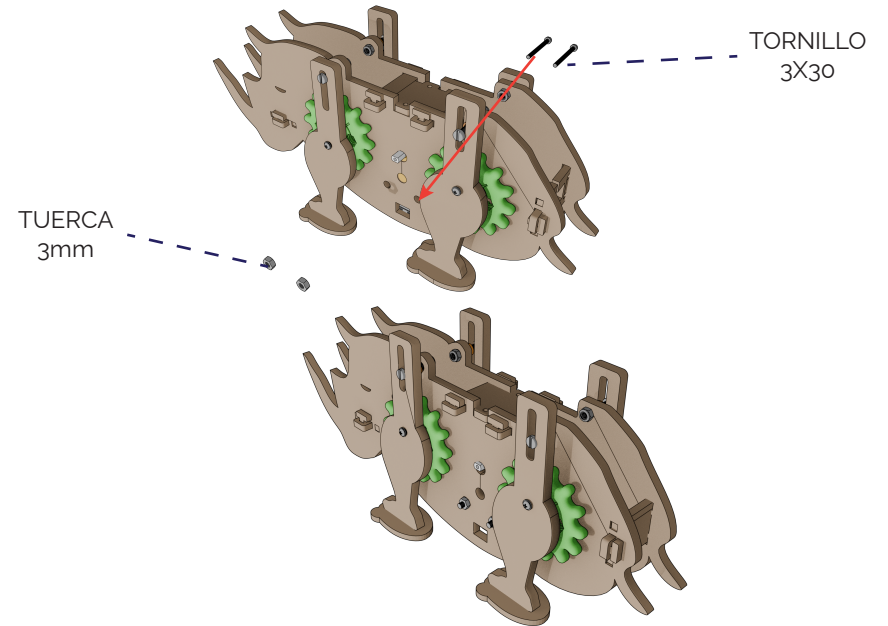
9 Cierra la estructura con la otra mitad del rinoceronte (C2)



10 Asegura todo con piezas T, en las piezas A, B y D.

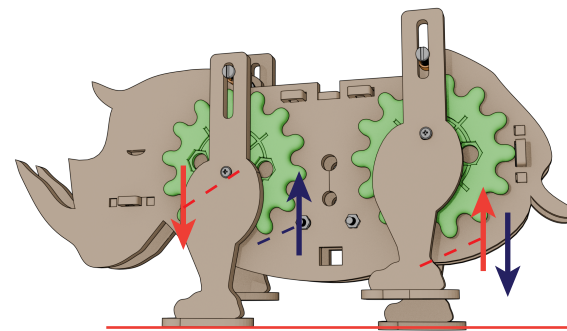


11 Con dos tornillos de 3x30 y dos tuercas de 3 mm asegura el motorreductor a las piezas C1 y C2.



12 Antes de colocar los piñones pequeños, es importante posicionar correctamente las patas del rinoceronte. Guíate con la pija que atornillaste al piñón grande:

- Del lado derecho, una pata debe quedar arriba y la otra abajo.
- Del lado izquierdo debe ir al contrario: la primera abajo y la segunda arriba.

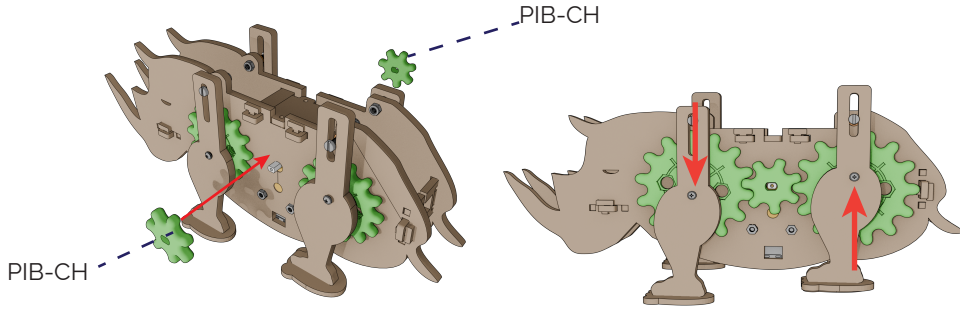


De esta manera las patas quedaran encontradas y el rinoceronte podra caminar correctamente.

Si en un lado una pata queda arriba y la otra abajo, en el lado contrario deberán colocarse invertidas.



13 Coloca el piñón chico en los postes del motorreductor.

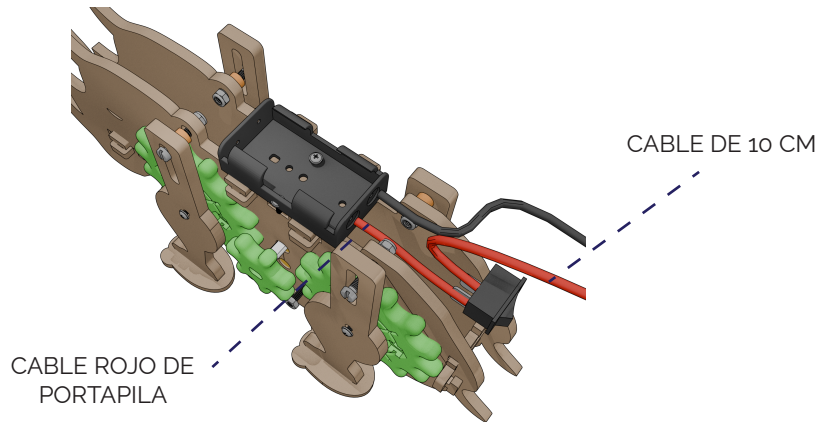


14 Coloca el portapilas en la parte superior del rinoceronte y atornilla con dos pijas en los orificios de la pieza B.

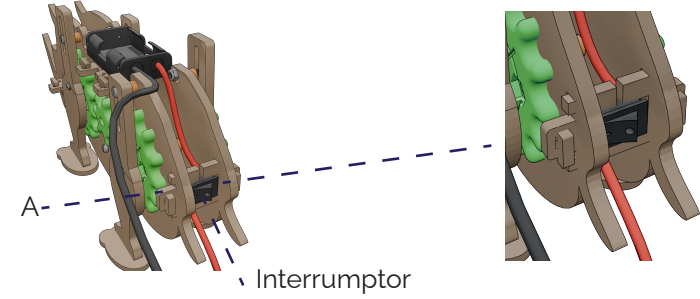


Atornilla las pijas hasta el fondo para que no estorben al poner la pilas

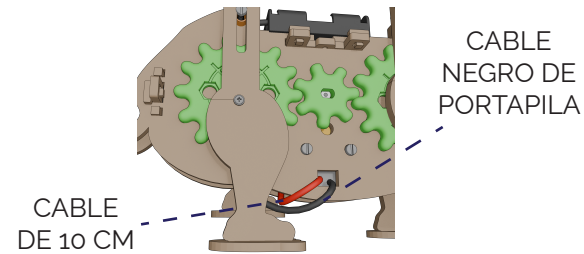
15 Conecta el cable rojo del portapilas al interruptor y el cable 10cm al interruptor



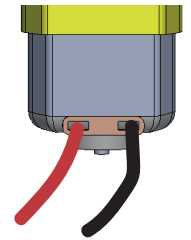
16 Introduce el interruptor en la pieza A



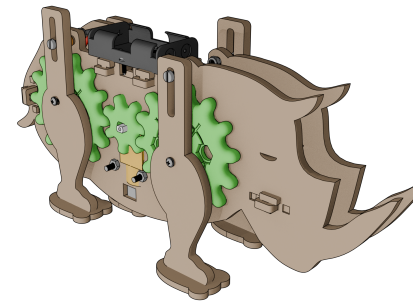
17 Conecta el cable negro del broche pila del lado derecho del motor y del lado izquierdo conecta el cable de 10 cm.



En caso de que el rinoceronte camine hacia atrás, intercambia estas conexiones.

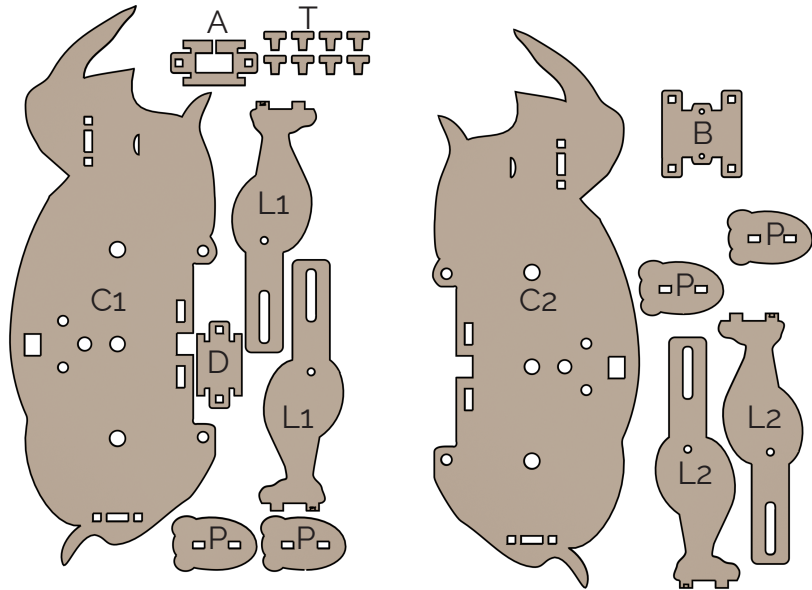


18 Coloca 2 pilas AA en el porta pilas.

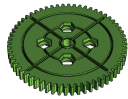


¡observa cómo camina!

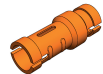




PIB-CH



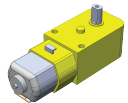
PIA-G



TOR-PLAS-G



SEPARA



MOTOR120



PORTAPILA2AA



KCD11-2P



CABLE10CM

HECHO EN MÉXICO POR

MONKITS



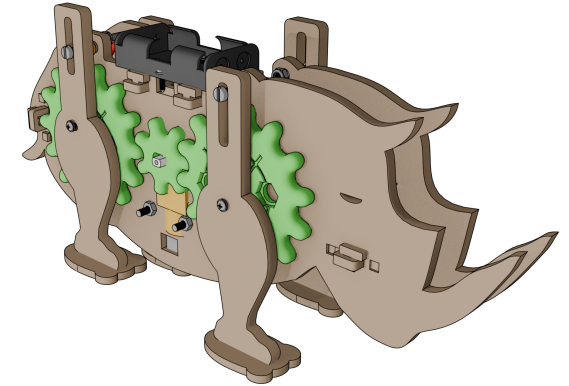
MONKITS

Rinoceronte

Electrónico

El Kit Rino enseña sobre el movimiento mecánico de caminar, este sucede cuando varias piezas trabajan juntas para imitar los pasos. Engranajes, ejes o poleas transforman el giro de un motor en un movimiento hacia adelante y atrás, parecido al de las patas. Así, Rino puede avanzar paso a paso, como si caminara.

Descubre
cómo dar vida
al movimiento



Instructivo

MONKITS

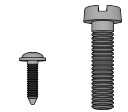


ME-RE20 Rinoceronte Electronico

Cantidad	Descripción
2	Tornillo 3x30mm
2	Tuerca 3mm
4	Tornillo 4x16mm
4	Tuerca nylon 4mm
6	Pija metálica 2.5x8mm
4	Tornillo grande
4	Separador
4	Piñon A grande
1	Piñon B chico
1	Cable Color 10 cm
1	Mini Switch
2	MDF Rinoceronte
1	Porta Pilas 2 AA
1	Motorreductor

TUER-
NY4MM

TUER3

TOR-
4X16TOR-
4X16TOR-
3X30