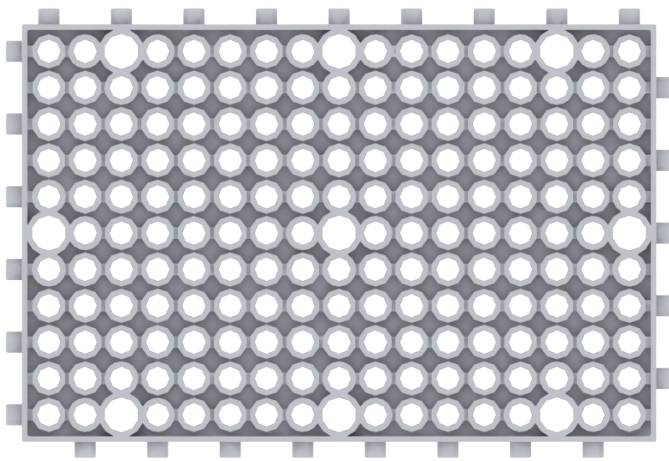




14 Perro lazarillo



Piezas



Bloque 11x17 (1)



Bloque N 3x5 (1)



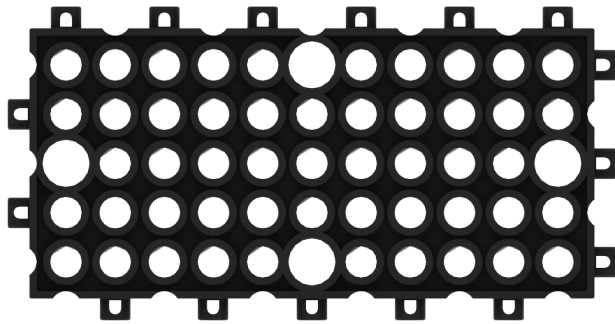
Adaptador L 2x4 (4)



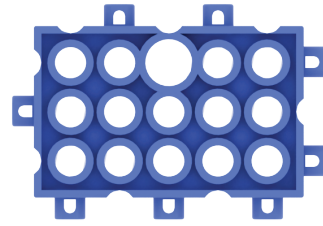
Bloque N 2x9 (2)



Bloque N 3x9 (3)



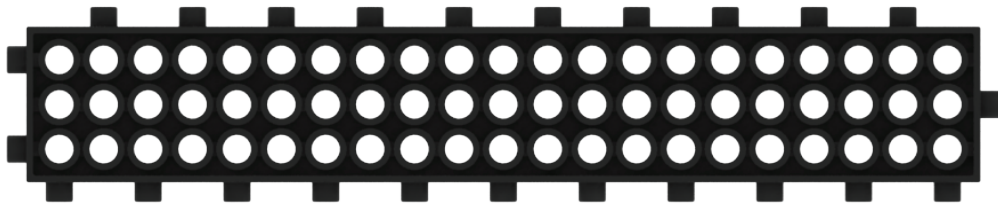
Bloque 5x11 (4)



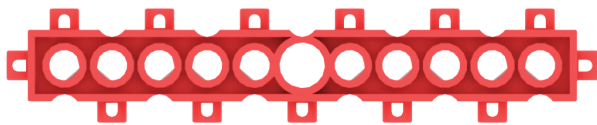
Bloque 3x5 (2)

M-shaft

Eje M (2)



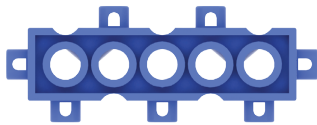
Bloque 3x21 (1)



Bloque 1x11 (2)



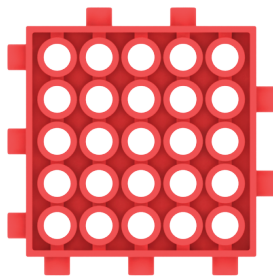
Engranaje L (2)



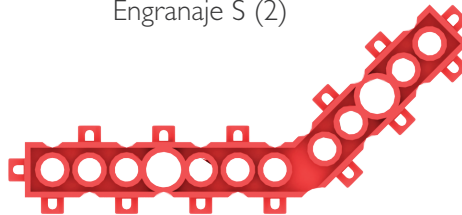
Bloque 1x5 (3)



Engranaje S (2)



Bloque 5x5 (2)



Bloque 135° (3)



Bloque ojo (2)



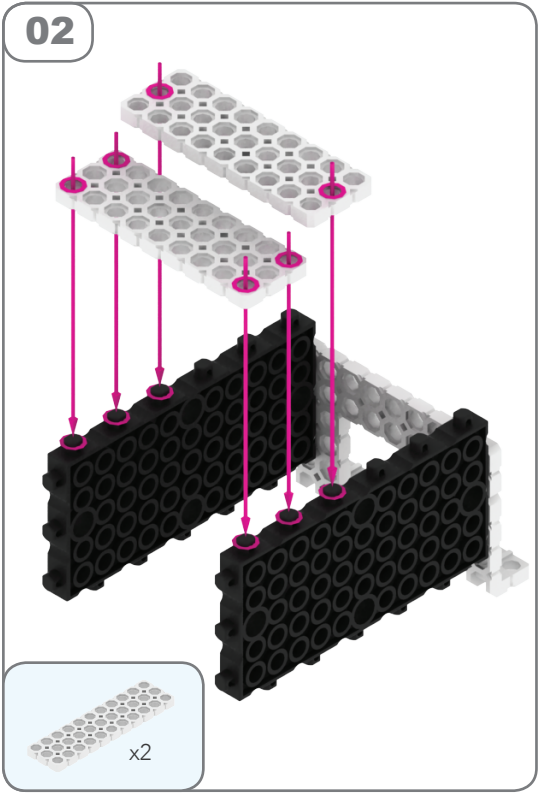
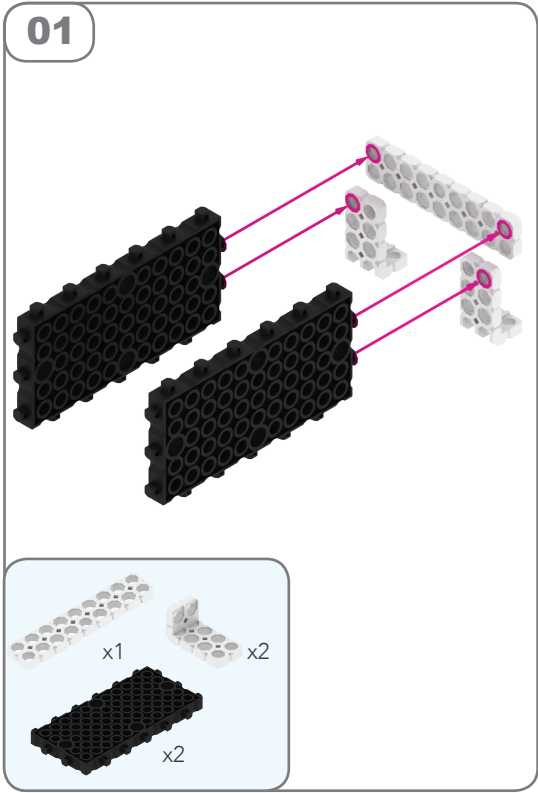
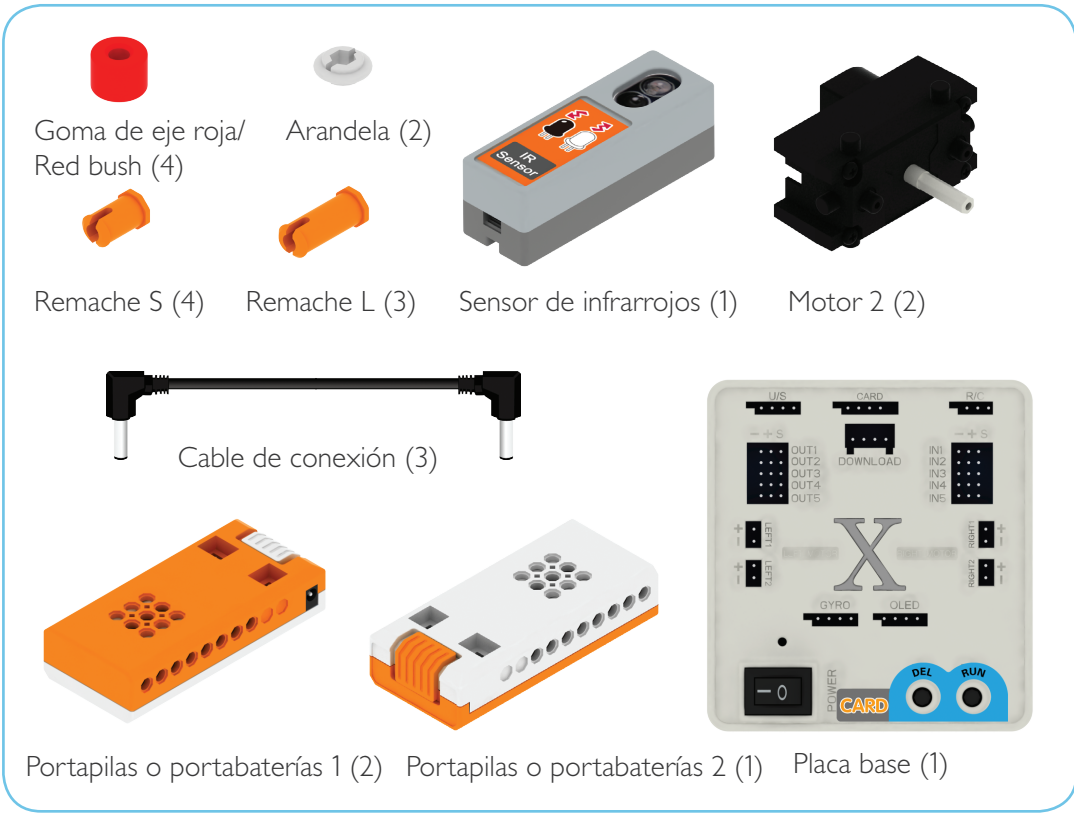
Bloque de unión 2 (1)

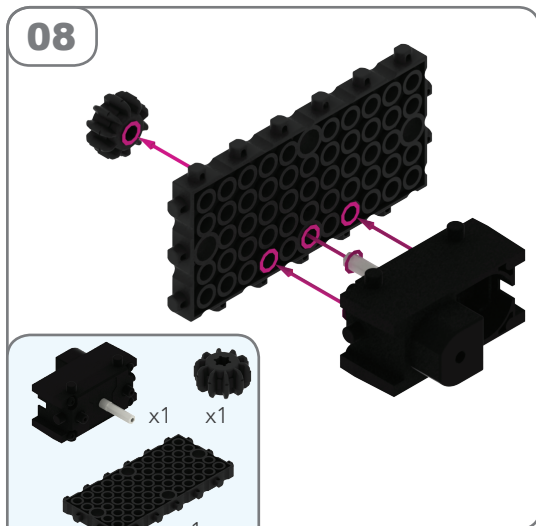
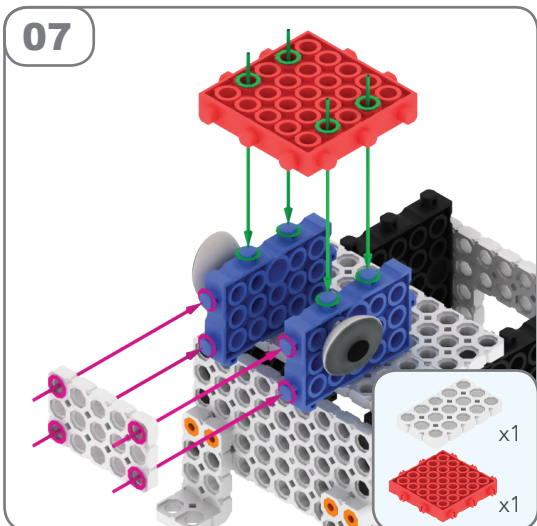
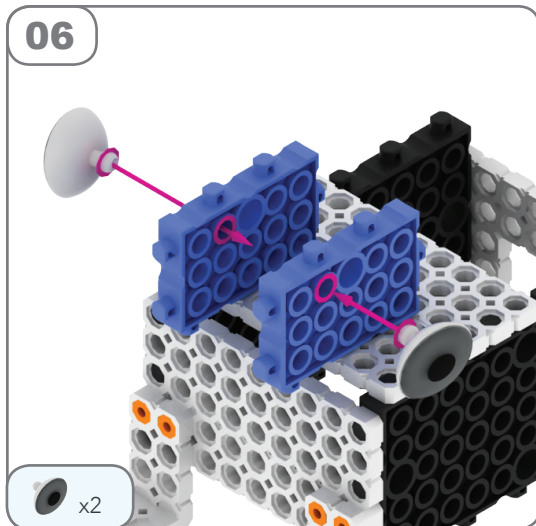
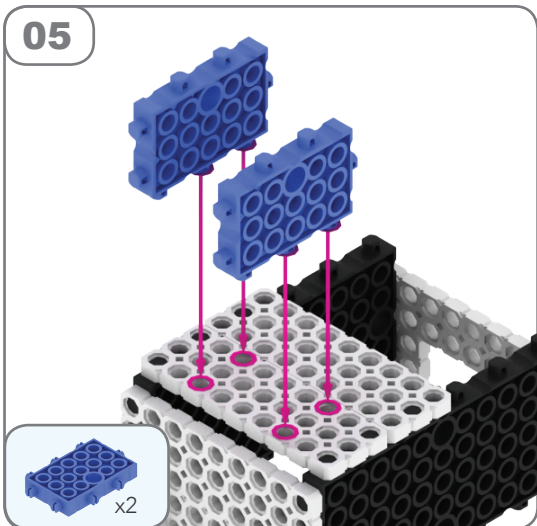
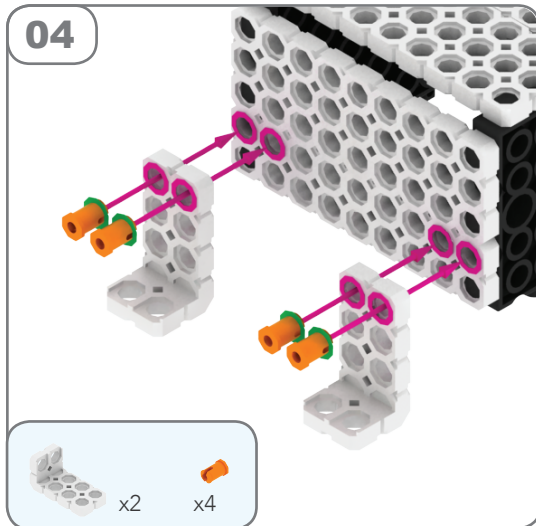
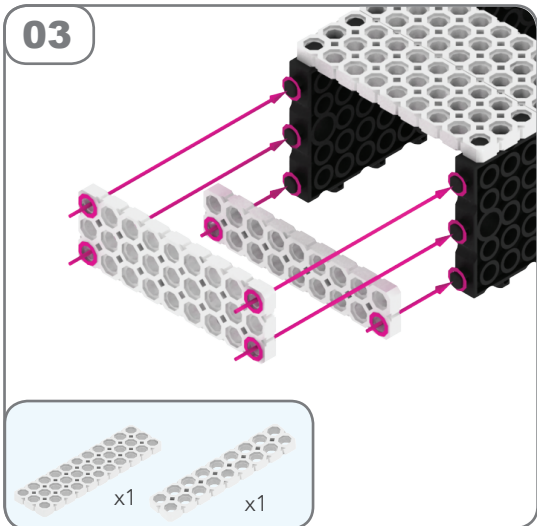


Adaptador L (2)



Rueda M (2)





09

M

x1
x1
x1

1:1

10

x1
x1
x1

11

x1
x1
x1

12

M

x1
x1
x1

1:1

13

x1
x1
x1

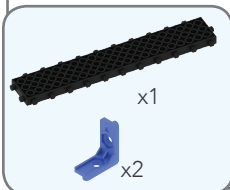
14

x1

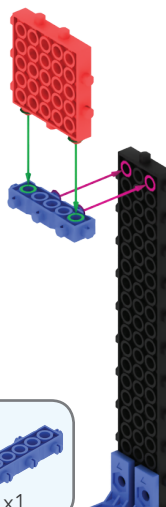
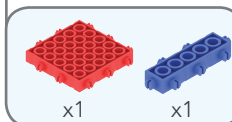
15



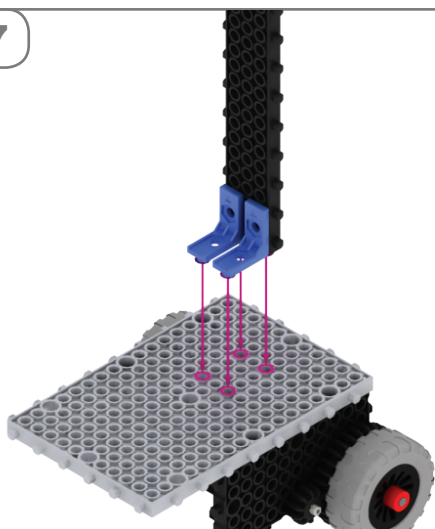
Este triángulo rojo ▲
 señala la posición de la
 pieza L azul.



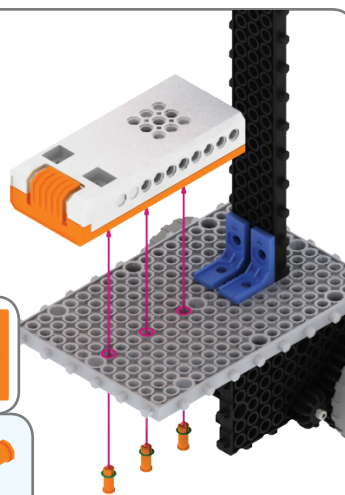
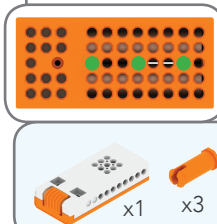
16



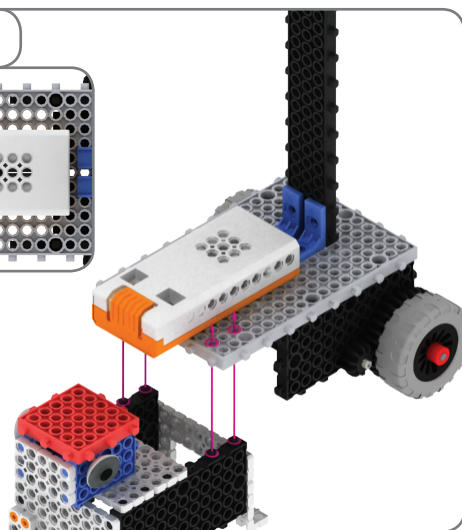
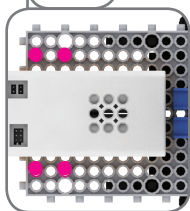
17



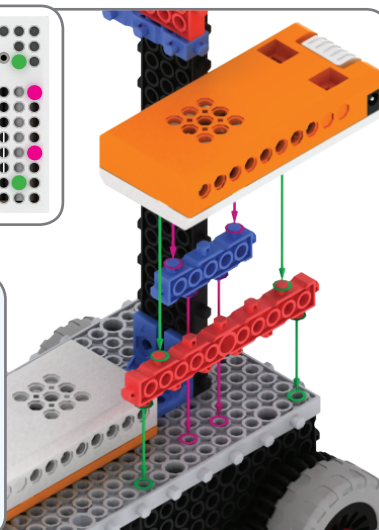
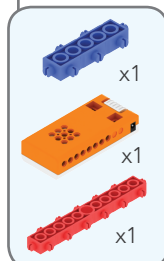
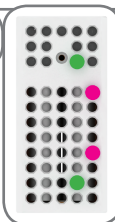
18

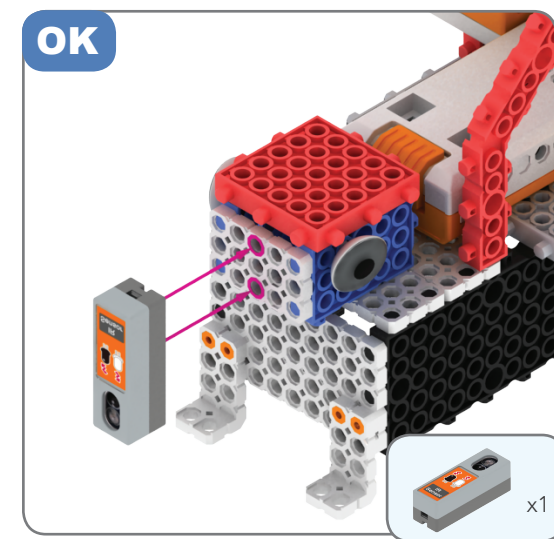
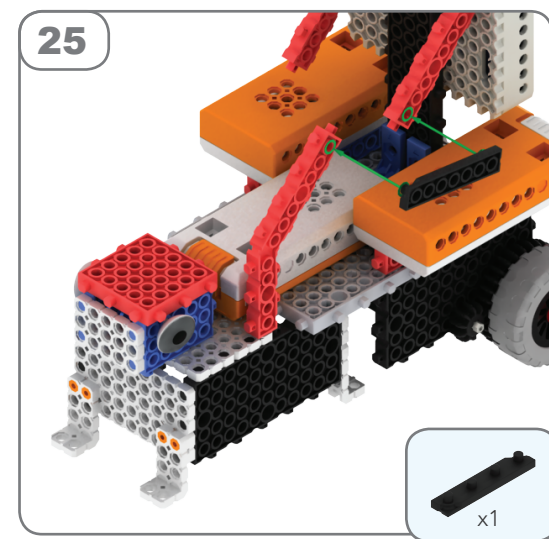
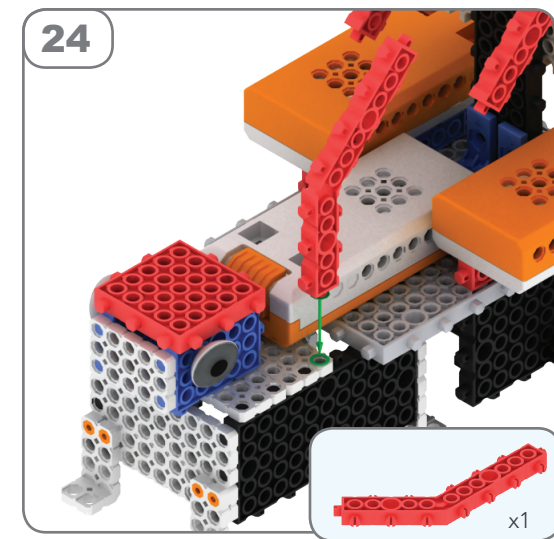
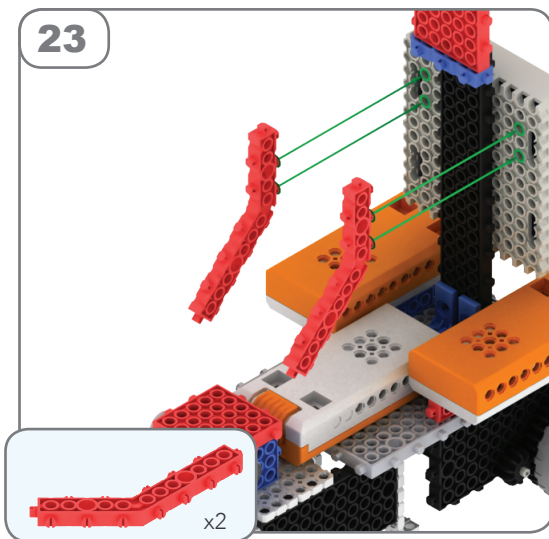
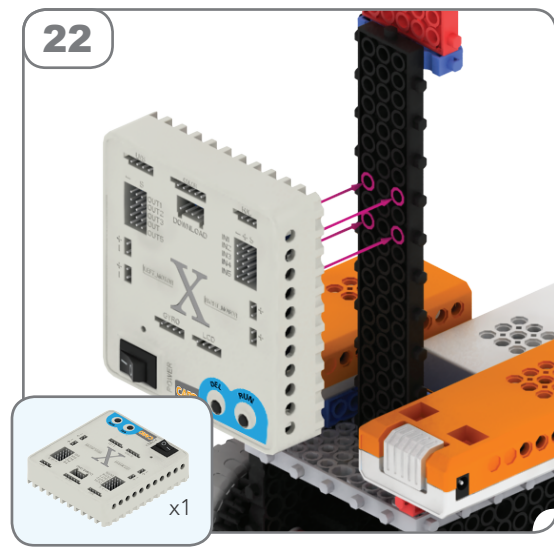
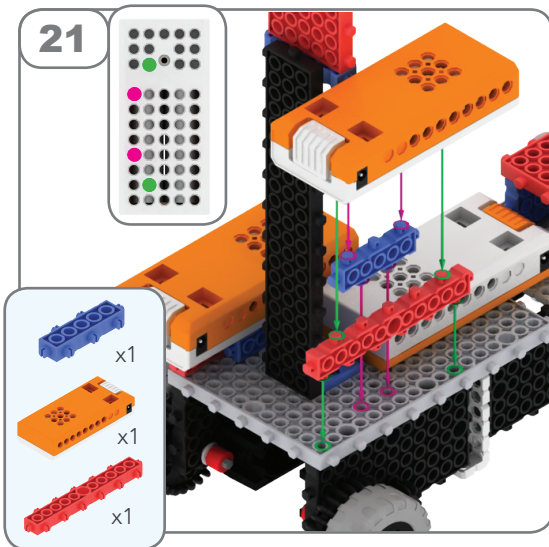


19

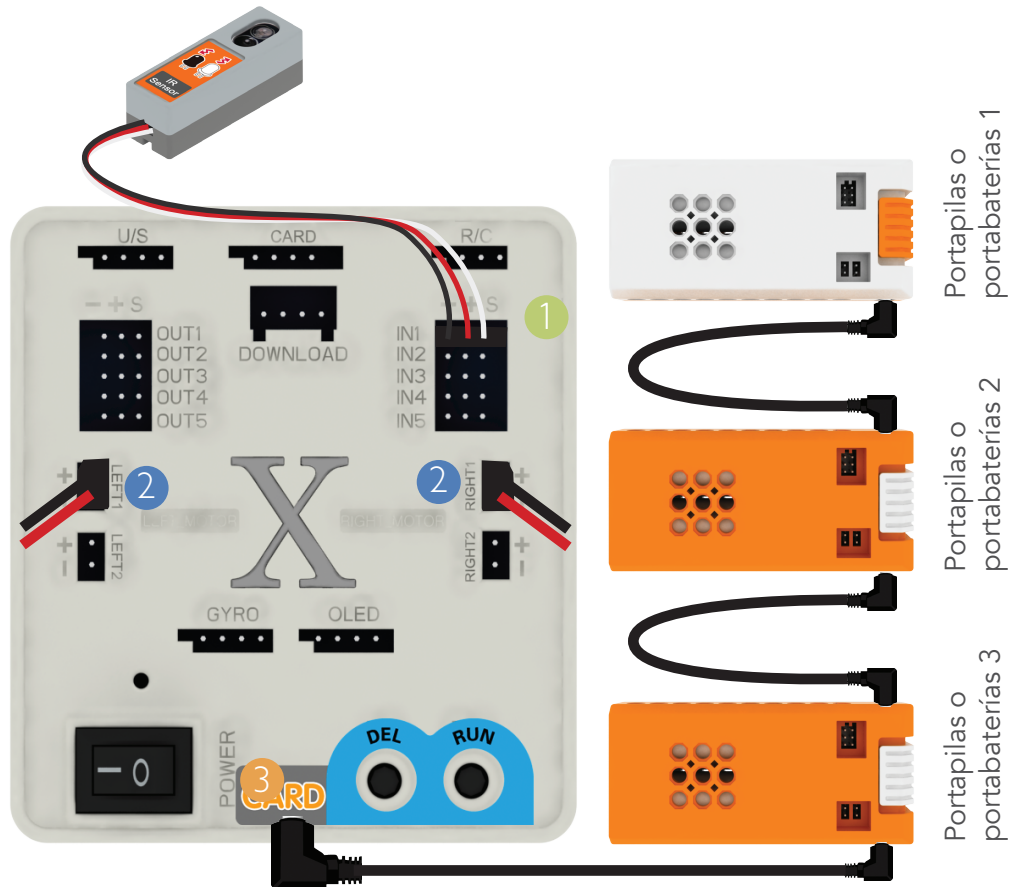


20





¿Cómo hacer la conexión?



- 1 Conecta el sensor infrarrojo en el puerto IN1.
- 2 Conecta los dos motores con la placa base tal y como se muestra en la imagen.
- 3 Conecta los tres portapilas como se ve arriba.

Los portapilas suministrarán energía cuando se conecten a la placa con el cable de conexión negro, independientemente de la posición de sus interruptores.

¿Cómo hacer la conexión?

Enciende la placa, luego pulsa el botón RUN y después el DEL dos veces. La X parpadeará en azul oscuro, entonces pulsa RUN para activar el modo 3 preprogramado. El robot se moverá hacia delante.

Cuando el sensor infrarrojo detecta un obstáculo, el robot gira a la derecha.

