

www.roboticaescolar.com



GRÚA

Cada inventor tiene una historia, aquí comienza la tuya. Con este prototipo descubres los elementos básicos para construir mecanismos cada vez más sofisticados y sorprendentes.

INVENTARIO DE PIEZAS



VIGA



PLATINA

CANTIDAD	PIEZA	NOMBRE
1		5 huecos
3		9 huecos
10		15 huecos
10		7 huecos
4		4 huecos
1		9cm
4		3.5cm
1		1cm
1		Soporte motor grande
1		Caucho correa
1		Circuito interruptor
1		Motor grande
1		Conector de pila
1		Destornillador



RUEDA



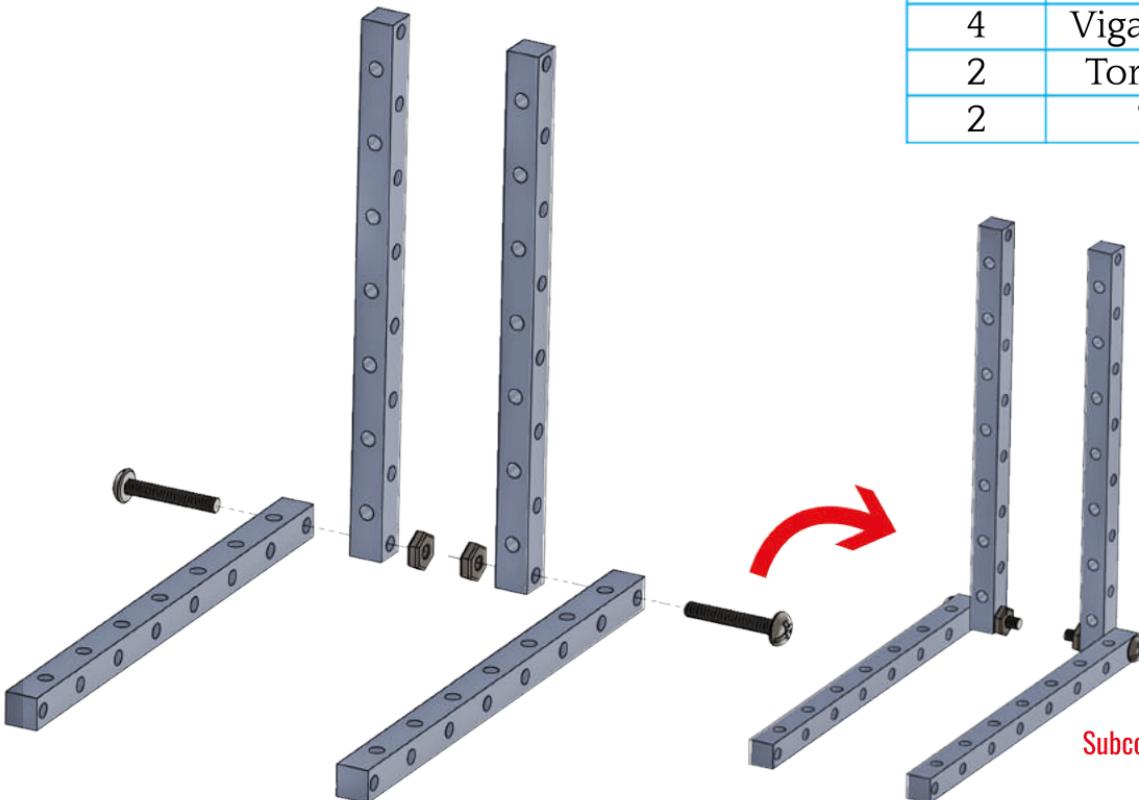
TORNILLO
Todos los tornillos
son de 3/16"

CANTIDAD	PIEZA	NOMBRE
1		Tuerca mariposa
2		Arandelas
1		Gancho con rosca
64		Tuercas
1		Cuerda de 1,50mt
1		Llaves
4		1/2"
18		3/4"
17		1"
1		1 1/2"
2		2"
1		2 1/2"
1		3 1/2"
1		4"



01

4
1/2
3
1/2
2
1/2
1/4
1/2
1
5/8 3/4
1/2
1/4
0

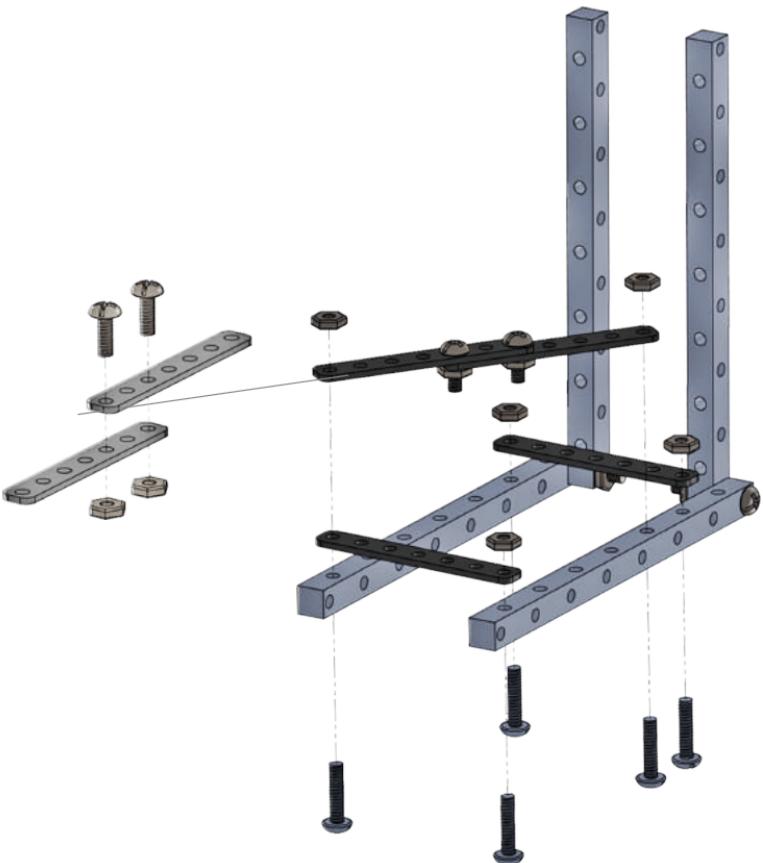


CANTIDAD	NOMBRE
4	Vigas 15 huecos
2	Tornillos de 1"
2	Tuercas

Subconjunto 1

02

4
1/2
3
1/2
2
1/2
1/4
1/2
5/8 3/4
1/2
0



CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 1
4	Platinas 7 huecos
5	Tornillos 3/4"
2	Tornillos 1/2"
7	Tuerzas



Subconjunto 2

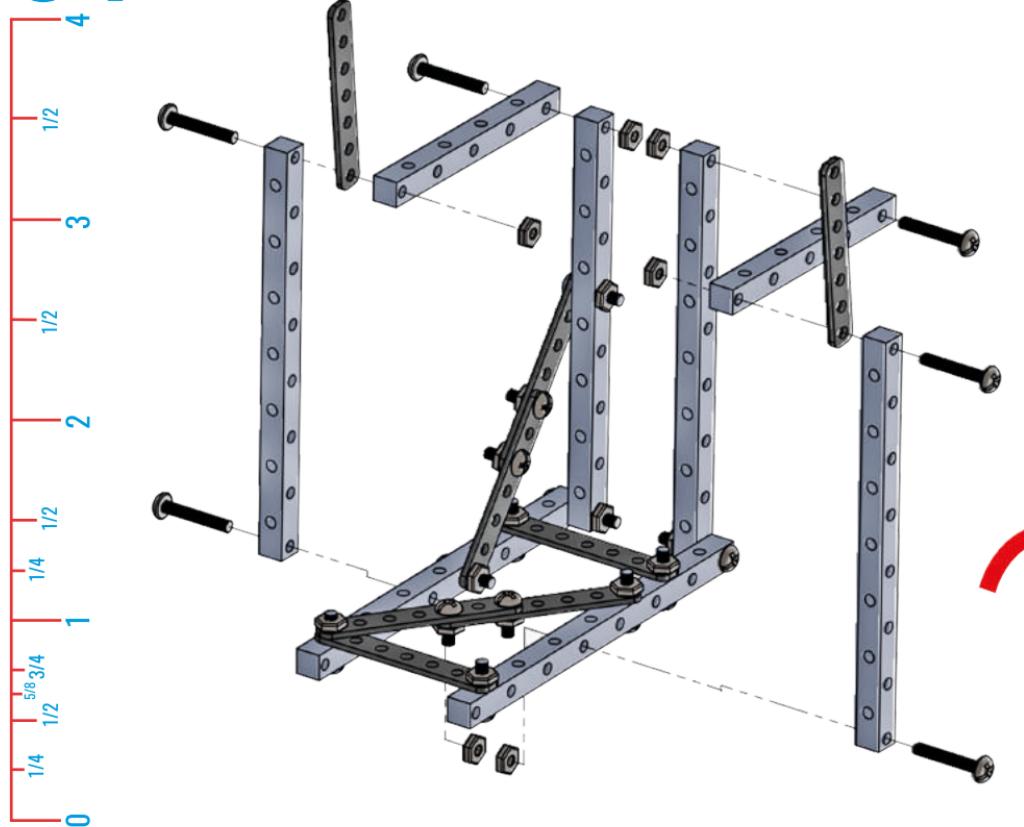
03

4
1/2
3
1/2
2
1/2
1/4
1/2
1
5/8 3/4
1/2
1/4
0



Subconjunto 3

04



CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 3
2	Vigas 15 huecos
2	Vigas 9 huecos
2	Platinas 7 huecos
6	Tornillos de 1"
6	Tuercas



Subconjunto 4

05

4
1/2
3
1/2
2
1/2
1/4
1/2
1
5/8 3/4
1/2
1/4
0

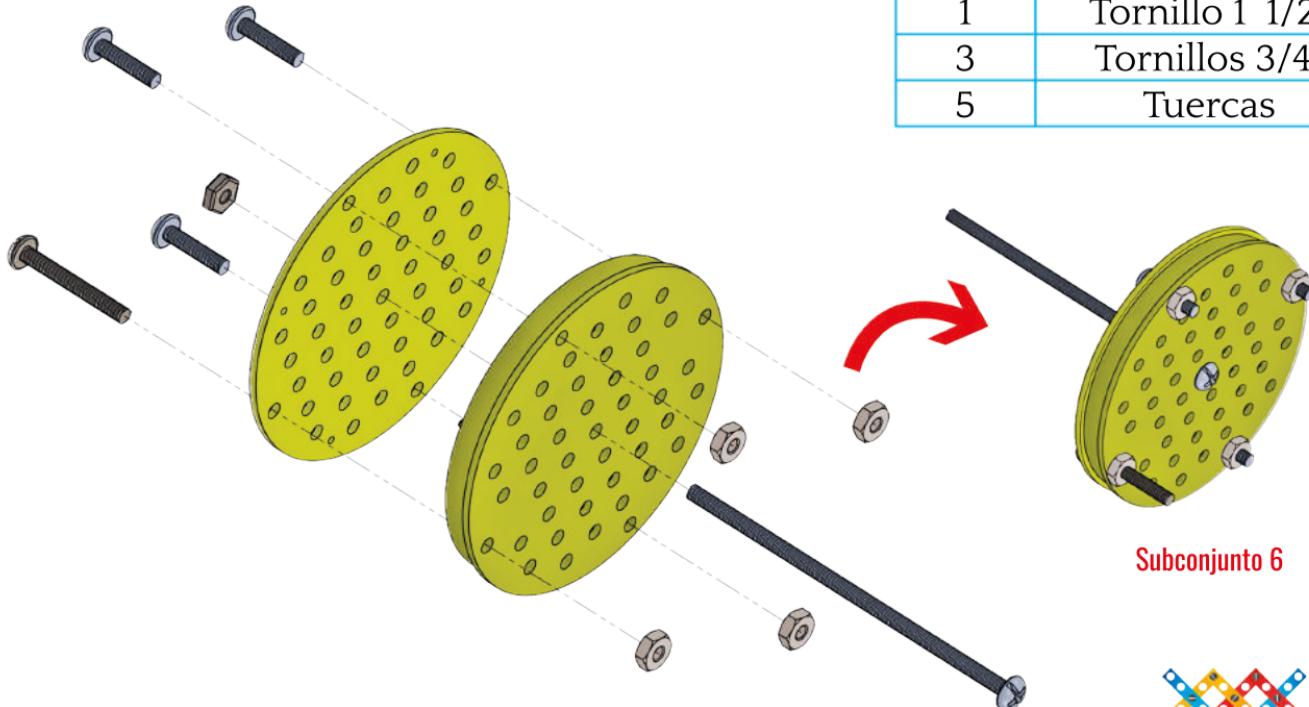


CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 4
1	Viga 9 huecos
2	Tornillos 1"
2	Tuercas



06

4
1/2
3
1/2
2
1/2
1/4
1/2
5/8 3/4
1/2
1
1/4
1/2
0

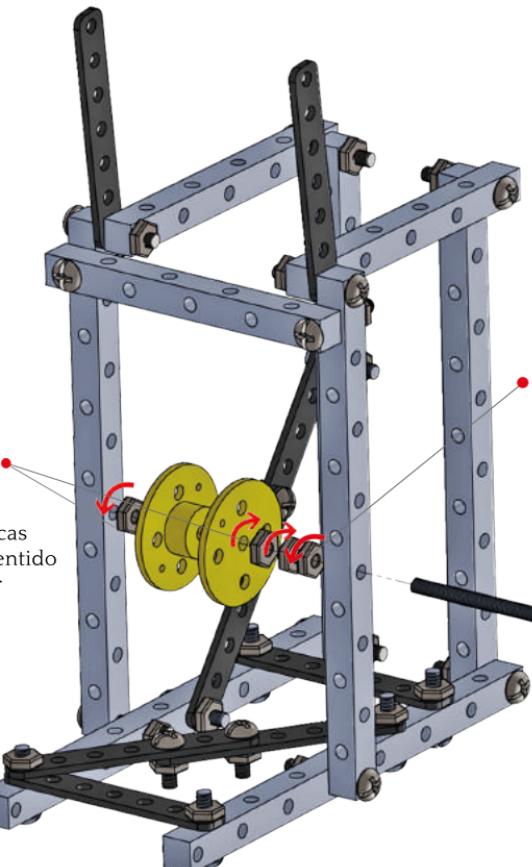


CANTIDAD	NOMBRE
1	Rueda 9cm
1	Tornillo 4"
1	Tornillo 1 1/2"
3	Tornillos 3/4"
5	Tuerca

Subconjunto 6

07

4
1/2
3
1/2
2
1/2
1/4
1/2
5/8 3/4
1/2
0

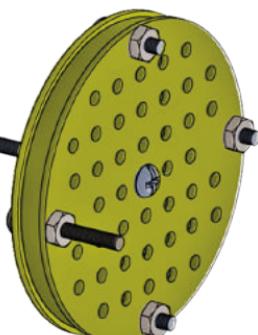


Ajuste fijo
Ajusta las tuercas en el mismo sentido para mantener las piezas fijas.



Ajuste móvil

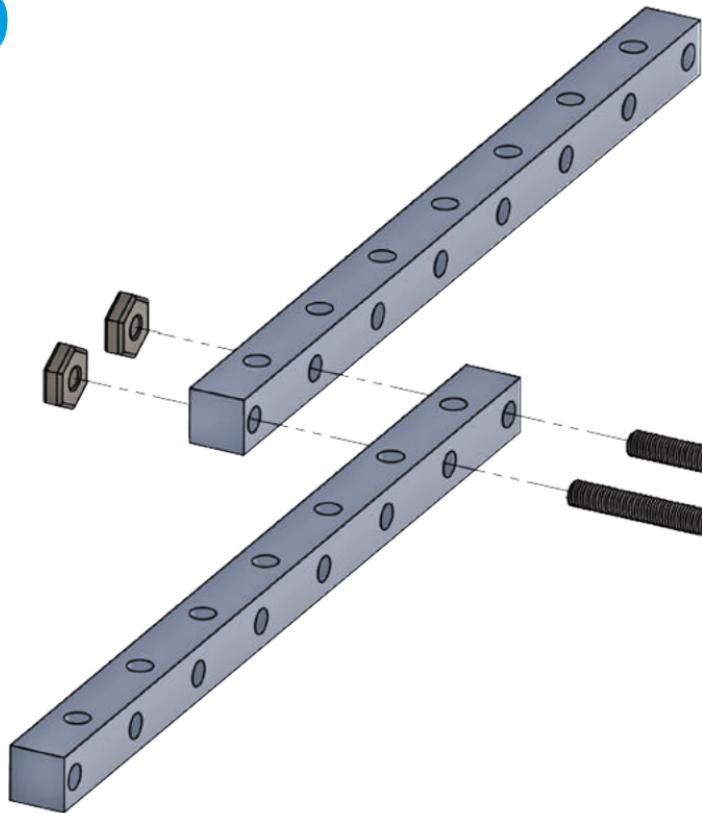
Aprieta las dos tuercas señaladas en sentido contrario para asegurarlas como aparece en la figura.



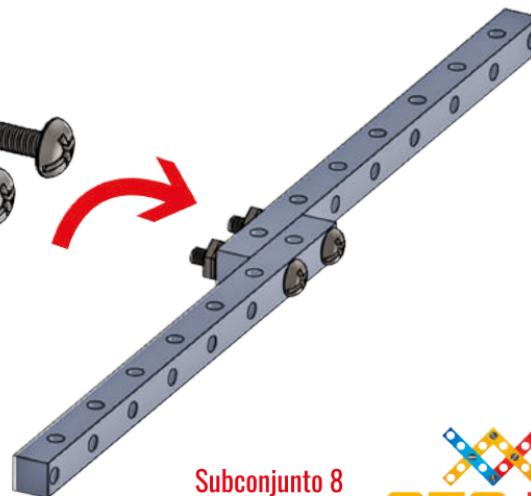
Subconjunto 7

08

4
1/2
3
1/2
2
1/4
1/2
5/8 3/4
1/2
1
0



- Ensambla dos subconjuntos como este



Subconjunto 8

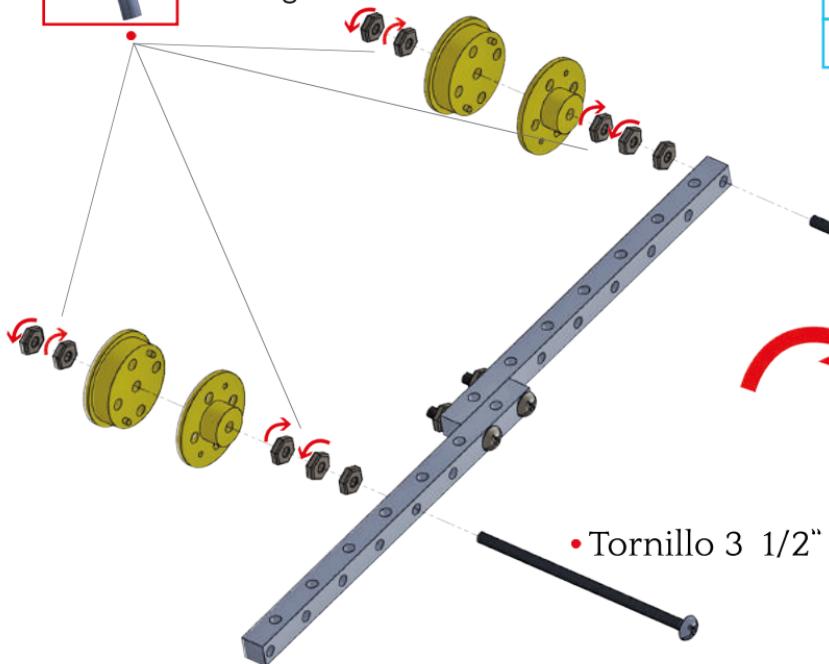
09



Ajuste móvil



Aprieta las dos tuercas señaladas en sentido contrario para asegurarlas como aparece en la figura.

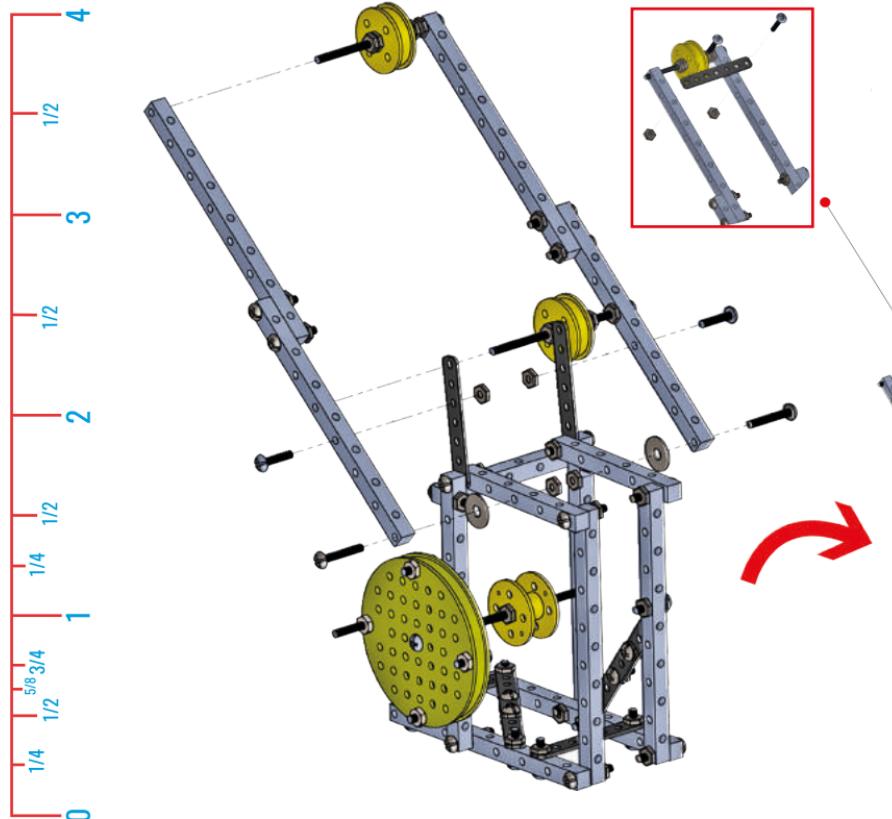


CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 8
2	Ruedas 3,5cm
1	Tornillo de 3 $\frac{1}{2}$ "
1	Tornillo de 2 $\frac{1}{2}$ "
10	Tuercas



Subconjunto 9

10

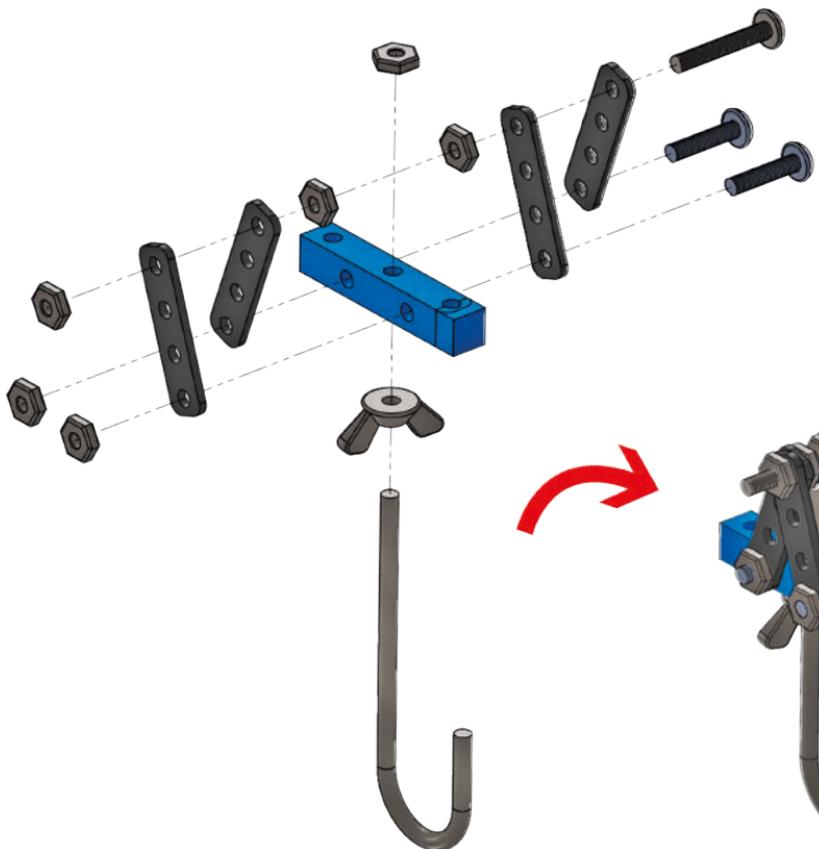


CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 7
1	Subconjunto 8
1	Subconjunto 9
1	Platina 7 huecos
4	Tornillos 3/4"
2	Tornillos 1"
2	Arandelas
6	Tuercas

Subconjunto 10

11

4
1/2
3
1/2
2
1/2
1/4
1/2
5/8 3/4
1/2
1/4
0

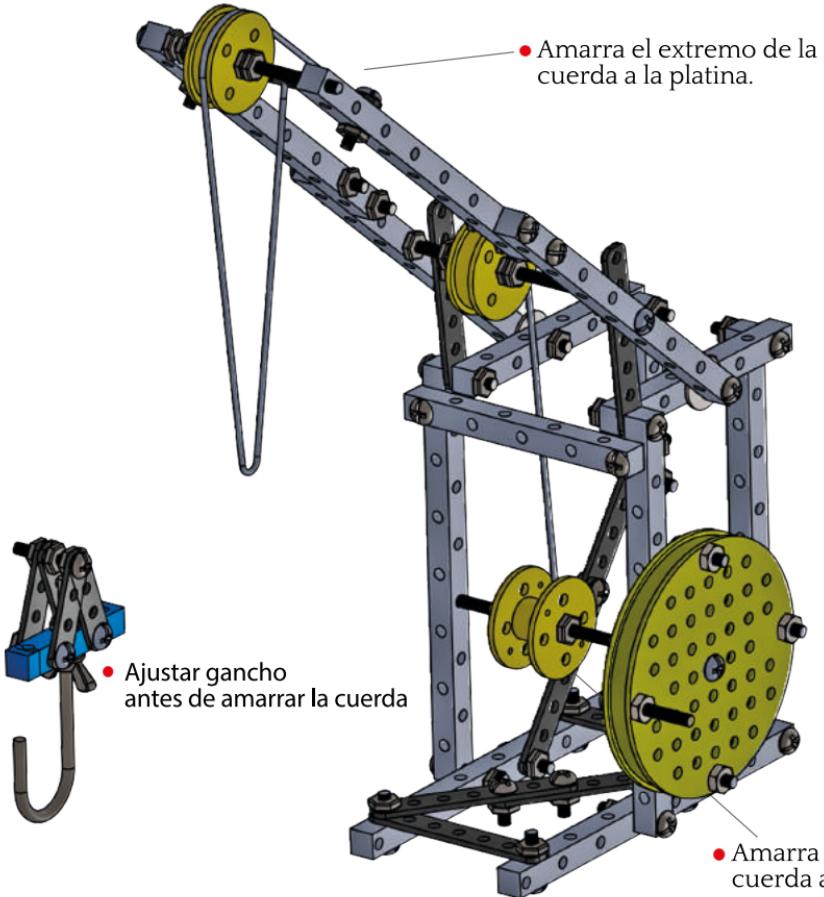


CANTIDAD	NOMBRE
1	Viga 5 huecos
4	Platinas 4 huecos
1	Gancho
1	Tornillo 1"
2	Tornillos 3/4"
1	Tuerca mariposa
6	Tuercas

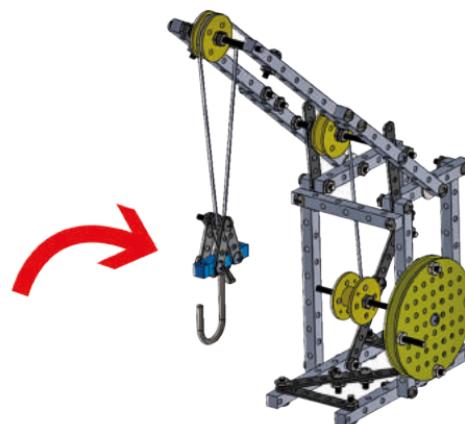
Subconjunto 11

12

4
1/2
3
1/2
2
1/2
1/4
1/2
1
5/8 3/4
1/2
0

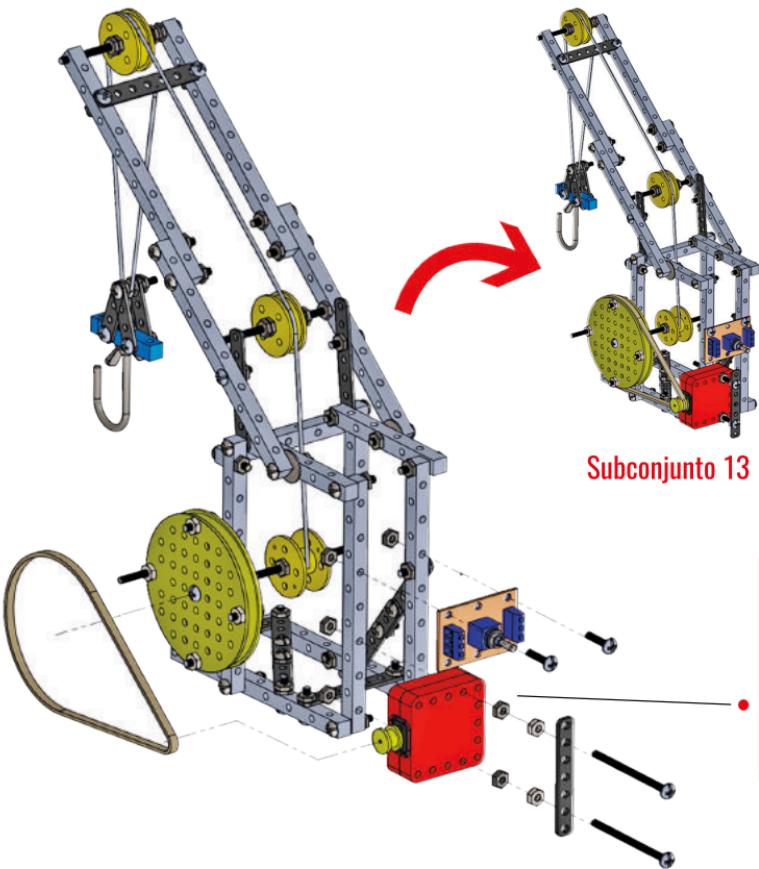


CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 11
1	Subconjunto 10
1	Cuerda

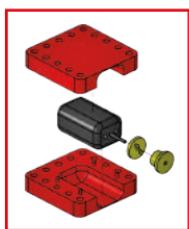


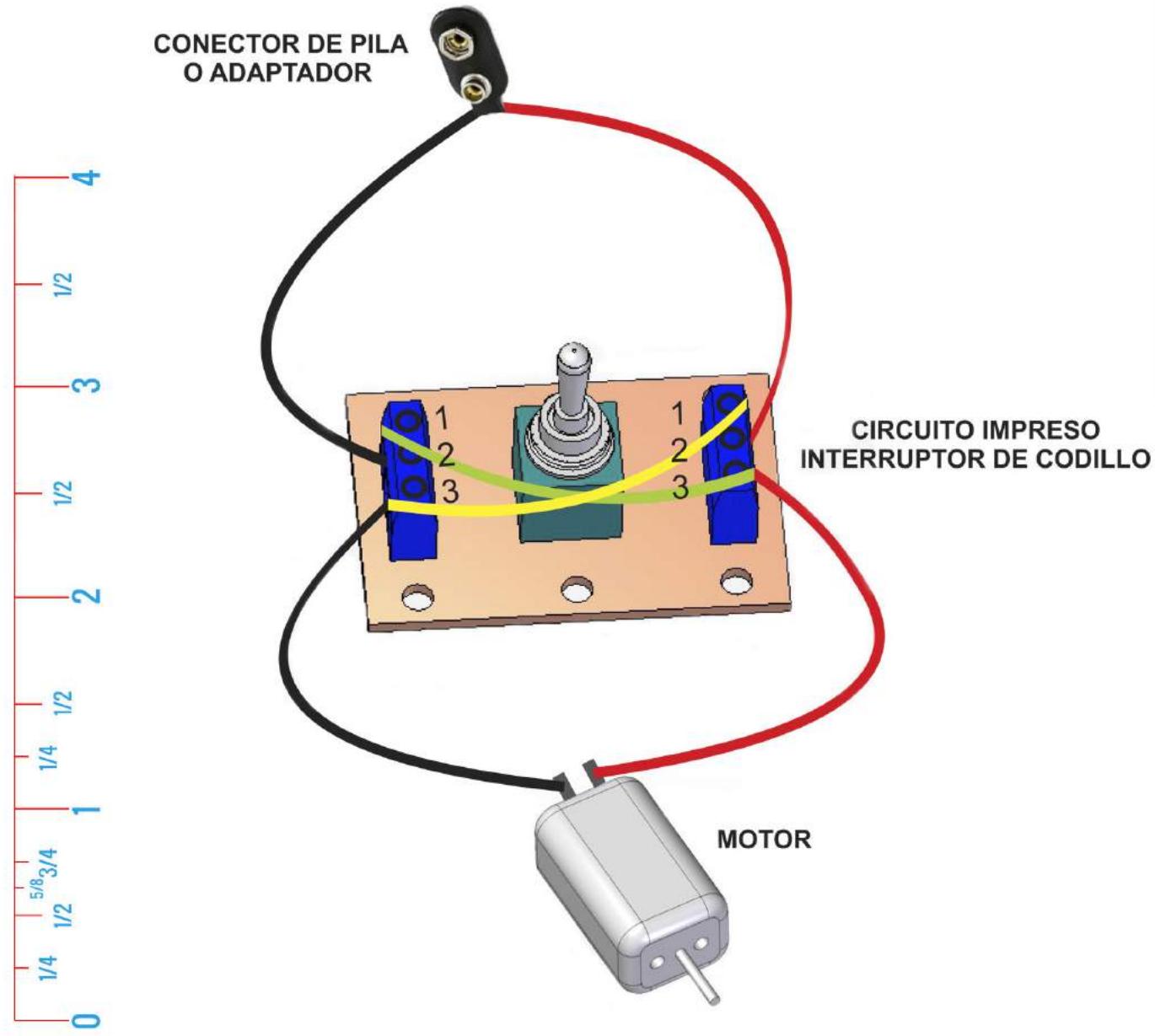
13

4
1/2
3
1/2
2
1/2
1/4
1/2
1
5/8 3/4
1/2
1/4
0



CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 12
1	Platina 7 huecos
1	Rueda 1cm
1	Soporte motor
1	Motor Jhonson
1	Circuito impreso
2	Tornillos 2"
2	Tornillos 3/4"
8	Tuercas
1	Caucho correa





ELEMENTO	SÍMBOLO
Pila	9V
Interruptor (Codillo commutable doble polo)	
Motor	M
Conductor/cable	



ATA EPE Robótica Escolar es un proyecto de la Corporación Escuela Pedagógica Experimental

En la Corporación EPE creamos propuestas pedagógicas que rompen los marcos de lo convencional introduciendo formas de abordar el aprendizaje que están comprometidas con la invención y la creatividad.

www.roboticaescolar.com
www.corporacionepe.org
www.epe.edu.co

Transversal 29 No. 38-27 Bogotá, Colombia
Teléfonos 269 5658 - 244 2136

