

IMAGINA E INVENTA

# HEXÁPODO

Los animales tienen movimientos extraordinarios y con este prototipo puedes simular su forma de desplazarse y descubrir cómo la invención también te acerca a la biología

# INVENTARIO DE PIEZAS



VIGA



PLATINA



RUEDA



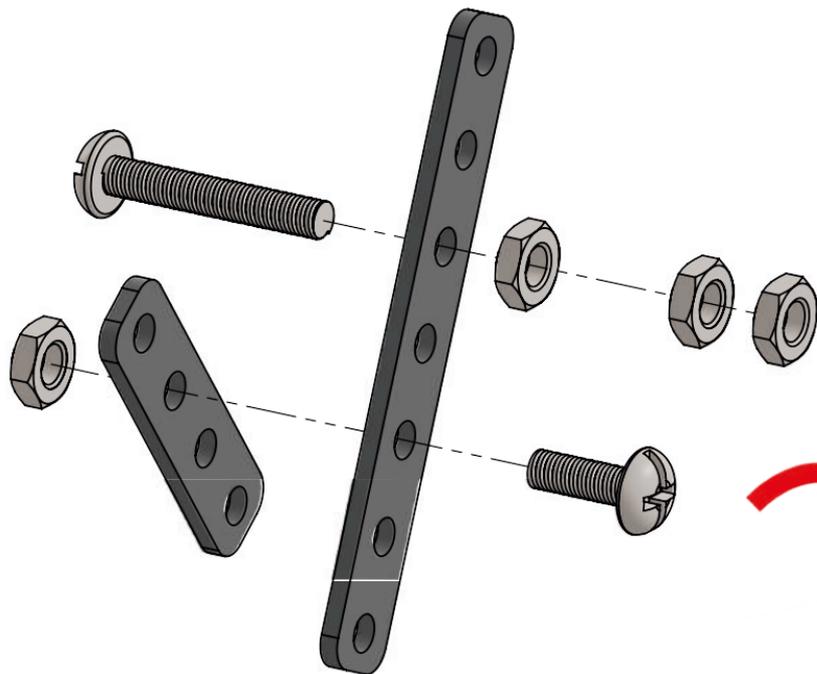
**TORNILLO**  
Todos los tornillos  
son de 3/16"

CANTIDAD	PIEZA	NOMBRE
2		15 huecos
2		11 huecos
20		7 huecos
12		4 huecos
1		9 cm
1		1 cm
1		Soporte de motor grande
1		Motor grande
1		Destornillador

CANTIDAD	PIEZA	NOMBRE
1		Circuito interruptor
1		Caucho correa
94		Tuercas
1		Llaves
10		1/2"
18		3/4"
12		1"
4		1 1/4"
1		5 1/4"



# 01



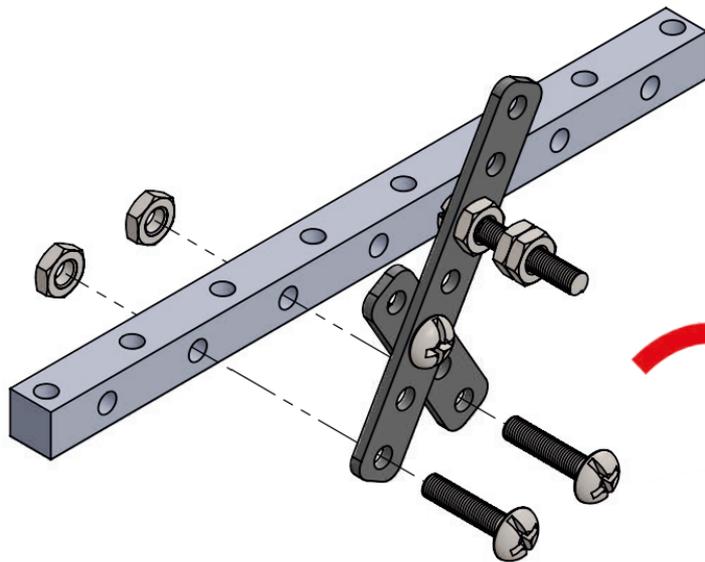
CANTIDAD	NOMBRE
2	Platinas de 7 huecos
2	Platinas de 4 huecos
2	Tornillos de 1"
2	Tornillos de 1/2"
8	Tuercas



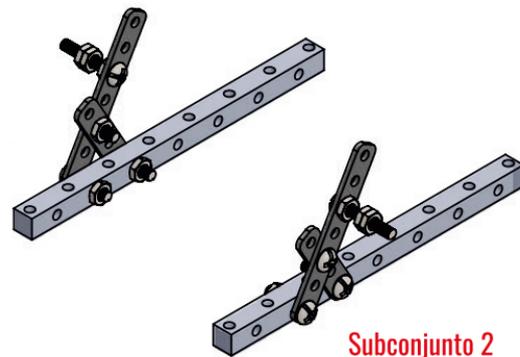
Subconjunto 1

• Ensambla dos subconjuntos como este

# 02

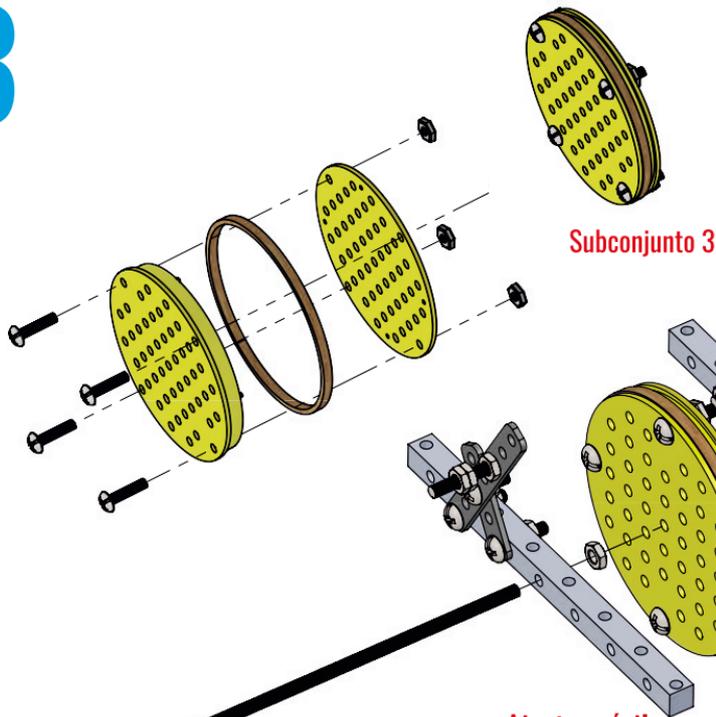


CANTIDAD	NOMBRE
2	Subconjunto 1
2	Vigas de 15 huecos
4	Tornillos de 3/4"
4	Tuercas



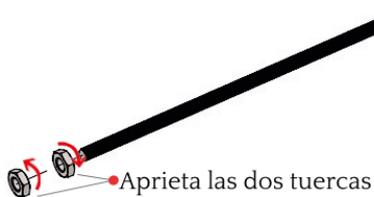
- Ensamblar un subconjunto derecho y uno izquierdo

# 03



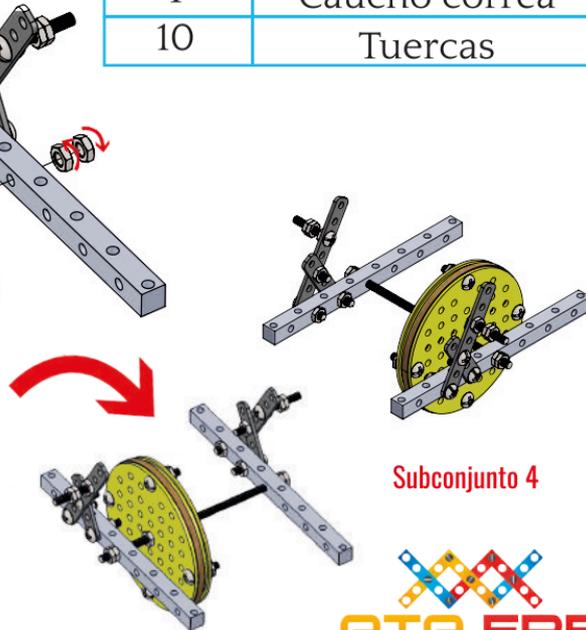
Subconjunto 3

CANTIDAD	NOMBRE
2	Subconjunto 2
1	Rueda de 9cm
4	Tornillos de 3/4"
1	Tornillo de 5 1/4"
1	Caucho correa
10	Tuercas



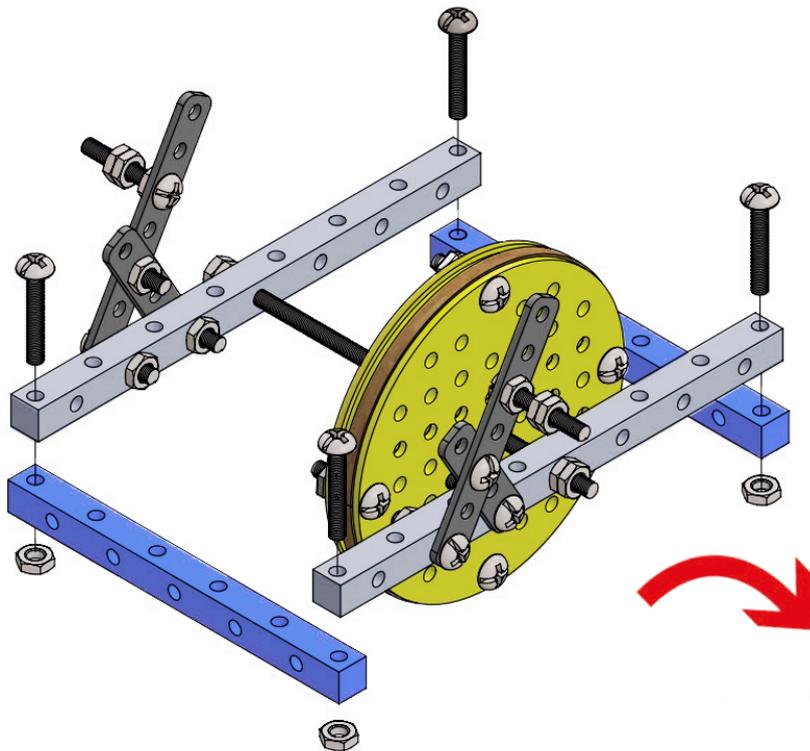
• Aprieta las dos tuercas señaladas en sentido contrario para asegurarlas como aparece en la figura.

Ajuste móvil

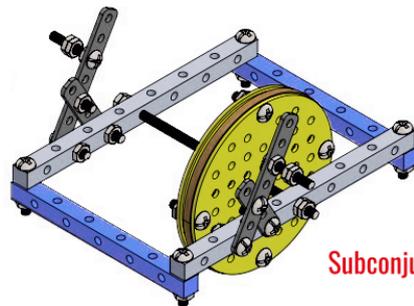


Subconjunto 4

# 04

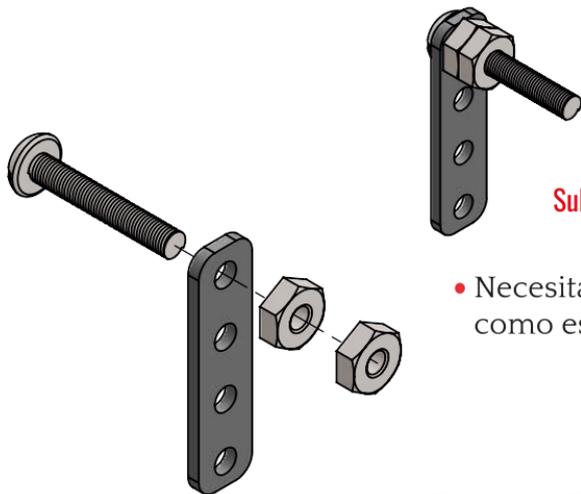


CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 4
2	Vigas de 11 huecos
4	Tornillos de 1"
4	Tuercas



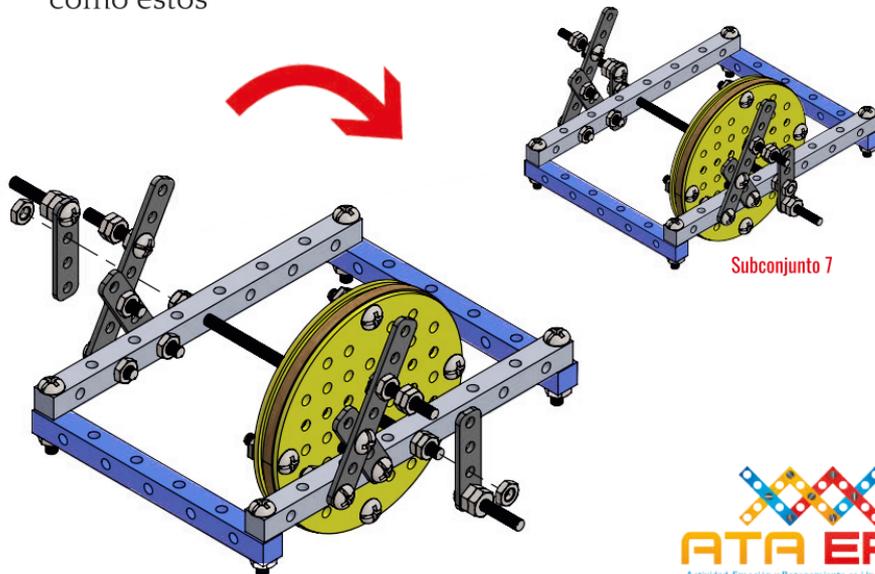
Subconjunto 5

# 05



- Necesitas 2 ensambles como estos

CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 5
2	Platinas de 4 huecos
2	Tornillos de 1"
6	Tuercas

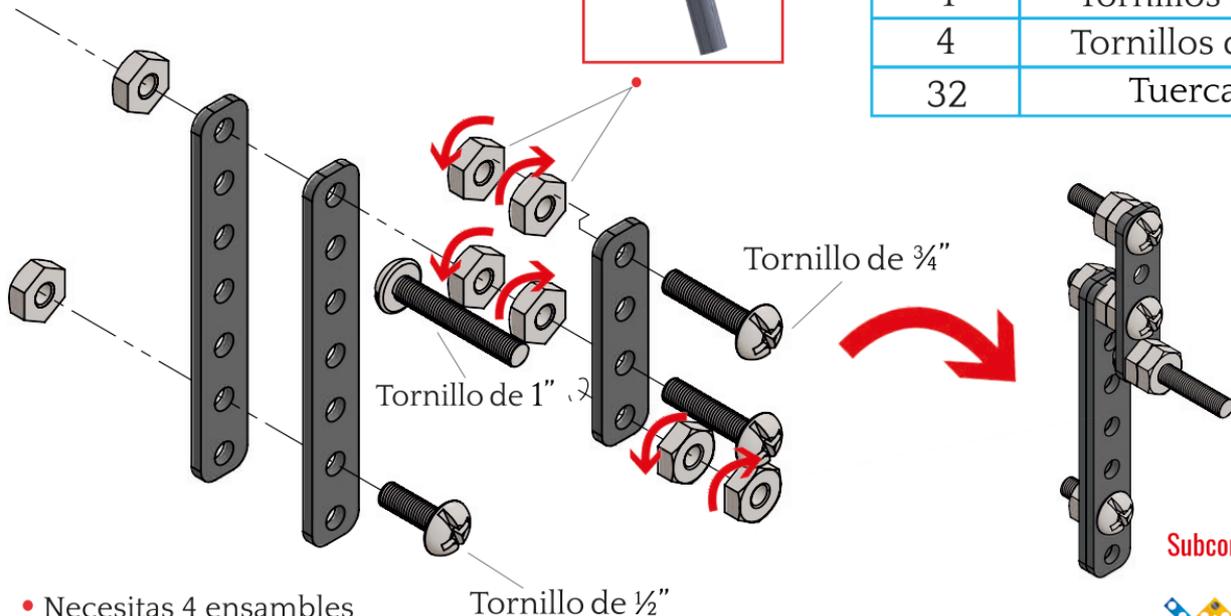


# 06



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

## Ajuste móvil

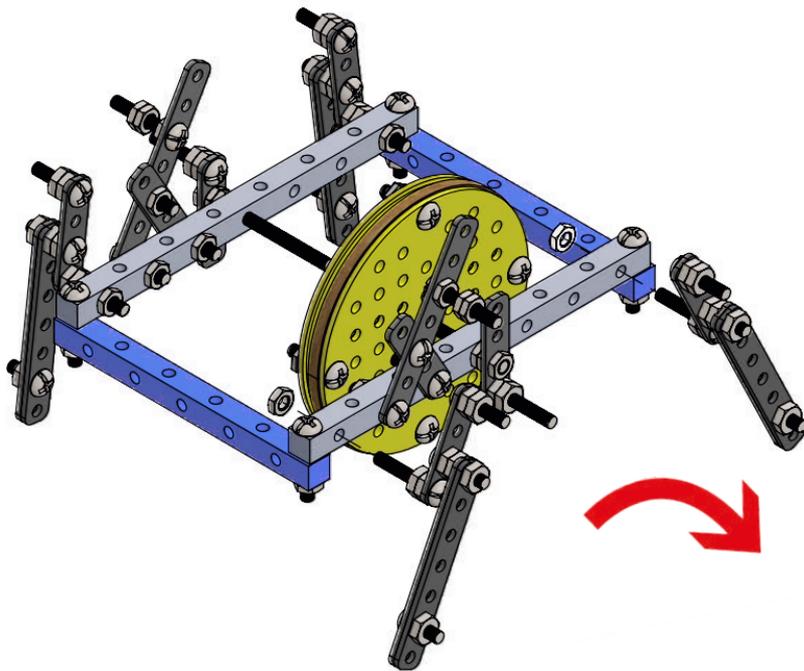


- Necesitas 4 ensambles como estos.

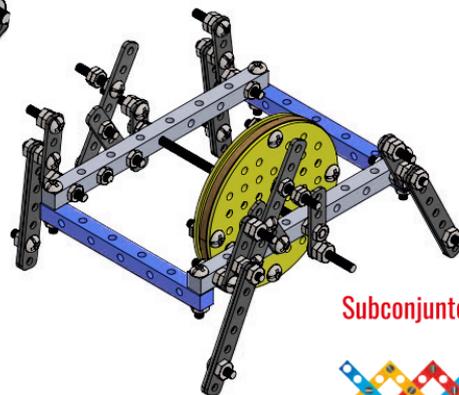
CANTIDAD	NOMBRE
8	Platinas de 7 huecos
4	Platinas de 4 huecos
8	Tornillos de 3/4"
4	Tornillos de 1"
4	Tornillos de 1/2"
32	Tuercas

Subconjunto 8

# 07



CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 7
4	Subconjunto 8
4	Tuercas



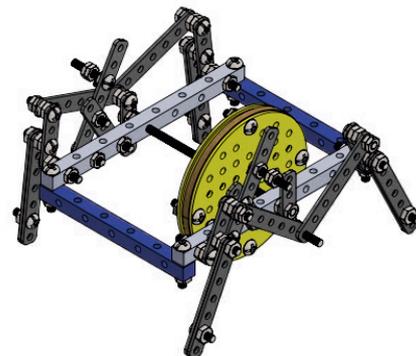
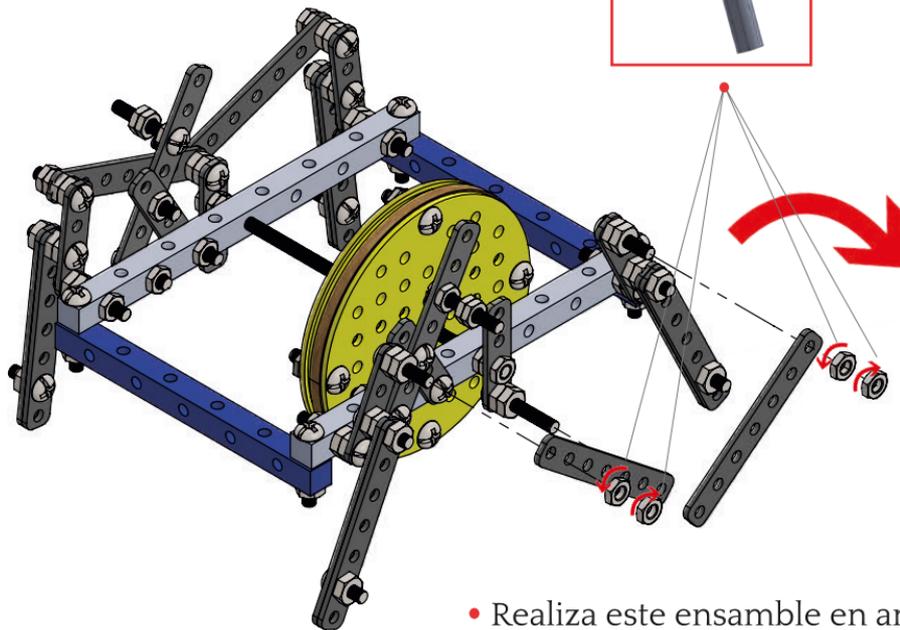
- Realiza este ensamble en ambos lados de la estructura o subconjunto 7

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

### Ajuste móvil



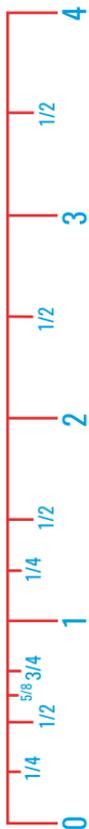
CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 9
4	Platinas de 7 huecos
8	Tuercas



- Realiza este ensamble en ambos lados de la estructura o subconjunto 9

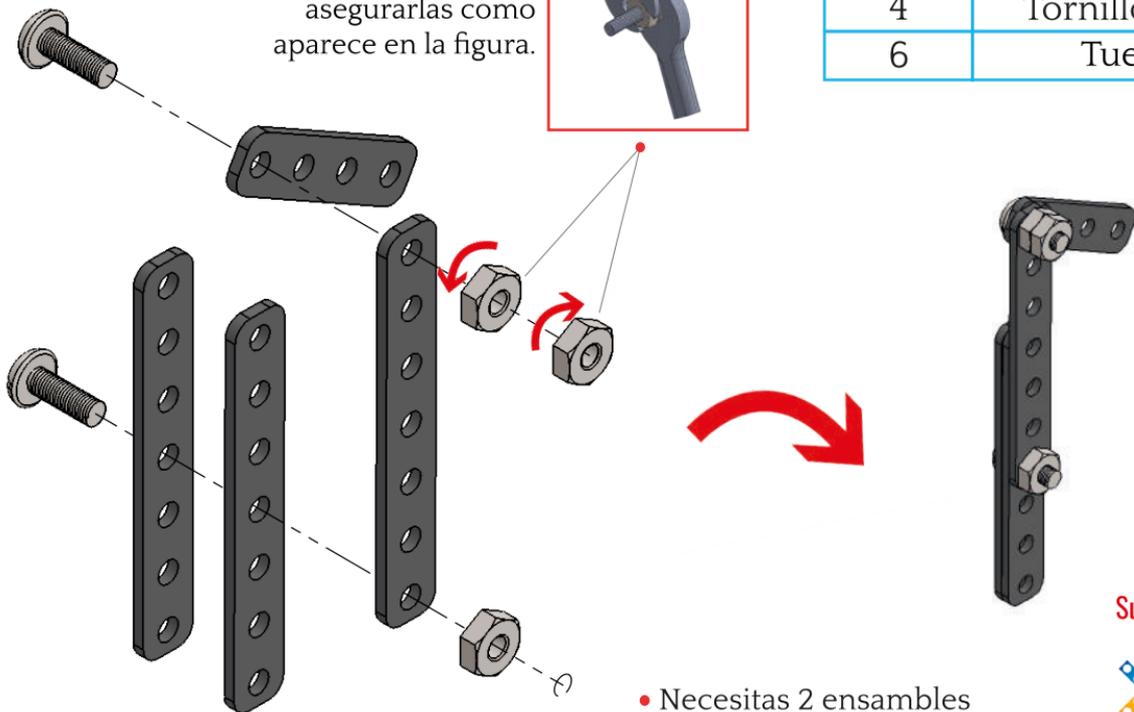
Subconjunto 10

# 09



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

## Ajuste móvil



CANTIDAD	NOMBRE
6	Platinas de 7 huecos
2	Platinas de 4 huecos
4	Tornillos de 1/2"
6	Tuercas

- Necesitas 2 ensambles como estos

Subconjunto 11

# 10

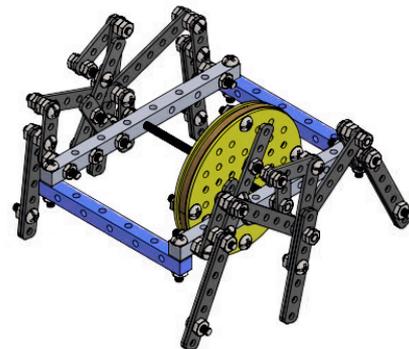
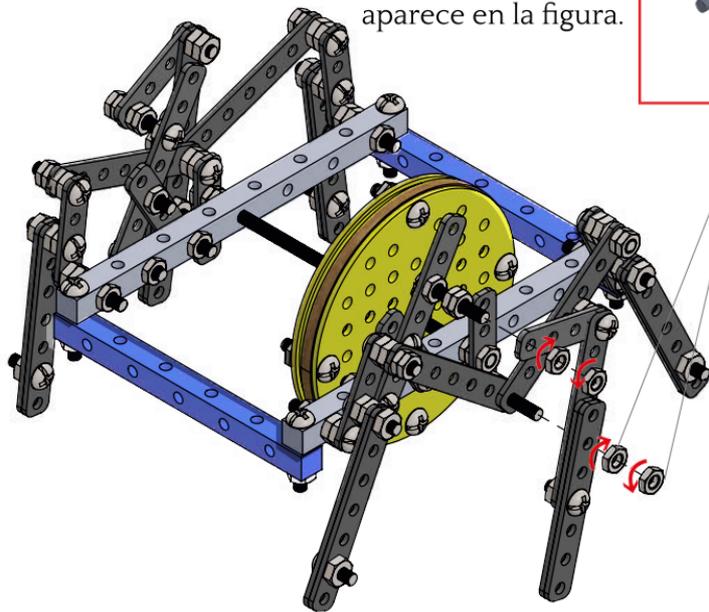


Aprieta las dos tuercas  
señaladas en sentido  
contrario para  
asegurarlas como  
aparece en la figura.

## Ajuste móvil



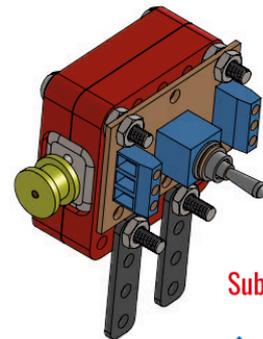
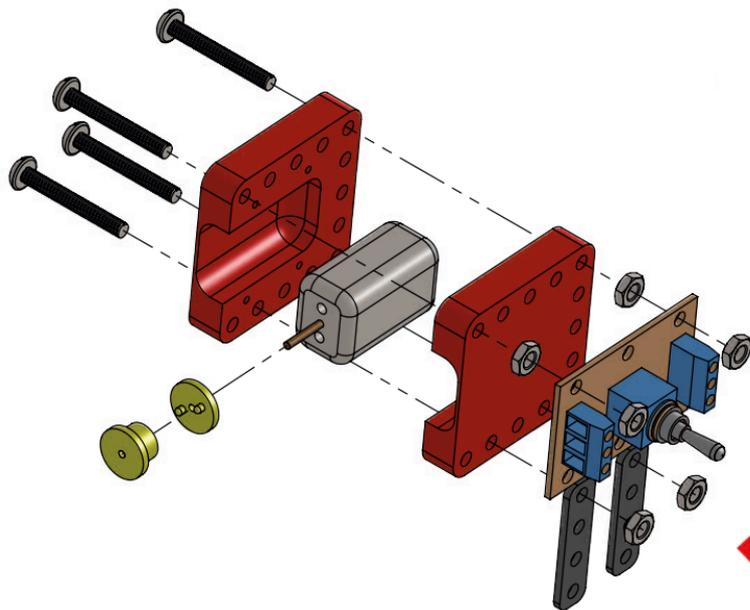
CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 10
2	Subconjuntos 11
4	Tuercas



Subconjunto 12

- Realiza este ensamble en ambos lados de la estructura o subconjunto 10

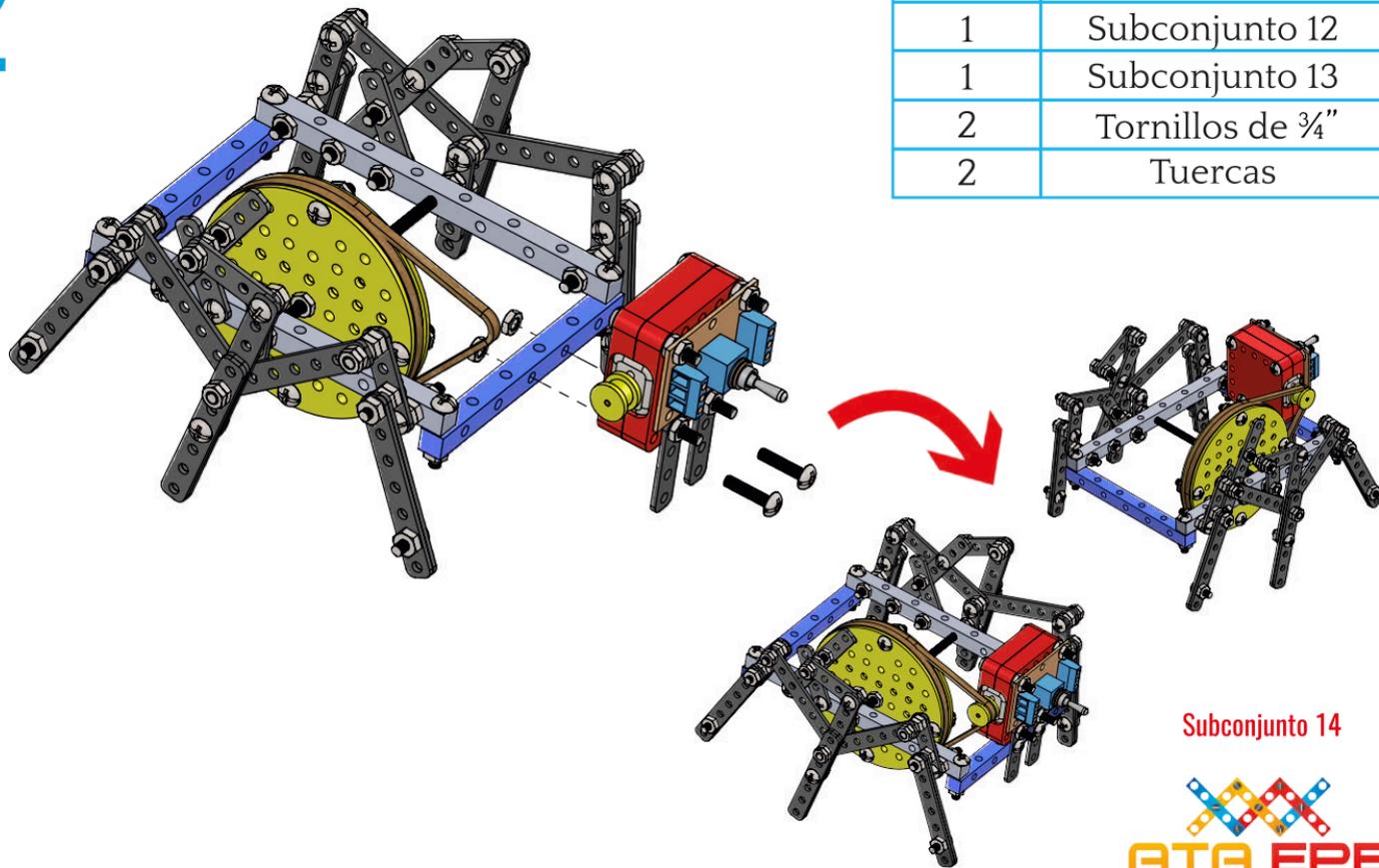
# 11



CANTIDAD	NOMBRE
1	Soporte de motor grande
2	Platinas de 4 huecos
1	Rueda de 1cm
4	Tornillos de 1 ¼"
6	Tuercas
1	Circuito interruptor
1	Motor grande

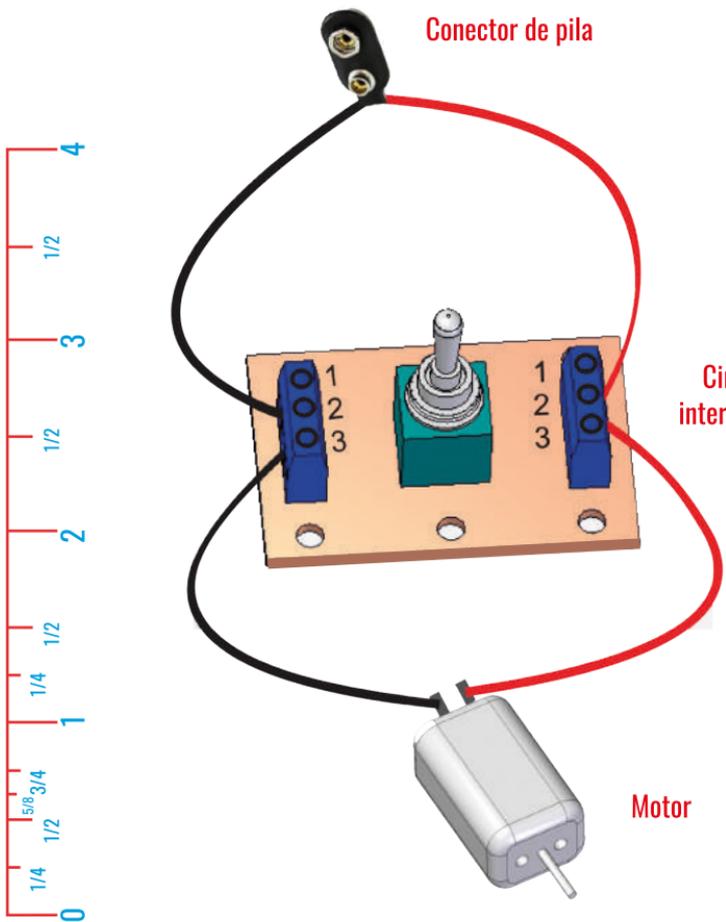
Subconjunto 13

# 12

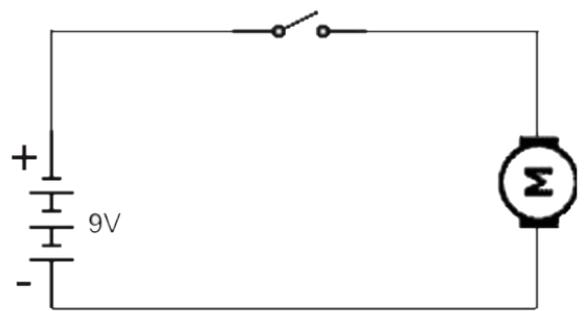


CANTIDAD	NOMBRE
1	Subconjunto 12
1	Subconjunto 13
2	Tornillos de 3/4"
2	Tuercas

Subconjunto 14



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



Circuito eléctrico



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

En la Corporación creamos proyectos que se salgan del marco de la educación convencional e incentiven la investigación y la implementación de nuevas maneras de abordar la enseñanza, el aprendizaje y la invención.

Conoce más sobre nosotros en:  
[www.corporacionepe.org](http://www.corporacionepe.org)  
[www.epe.edu.co](http://www.epe.edu.co)

Visítanos en la transversal 29 No. 38-27  
o llámanos 269 5658 - 244 2136

