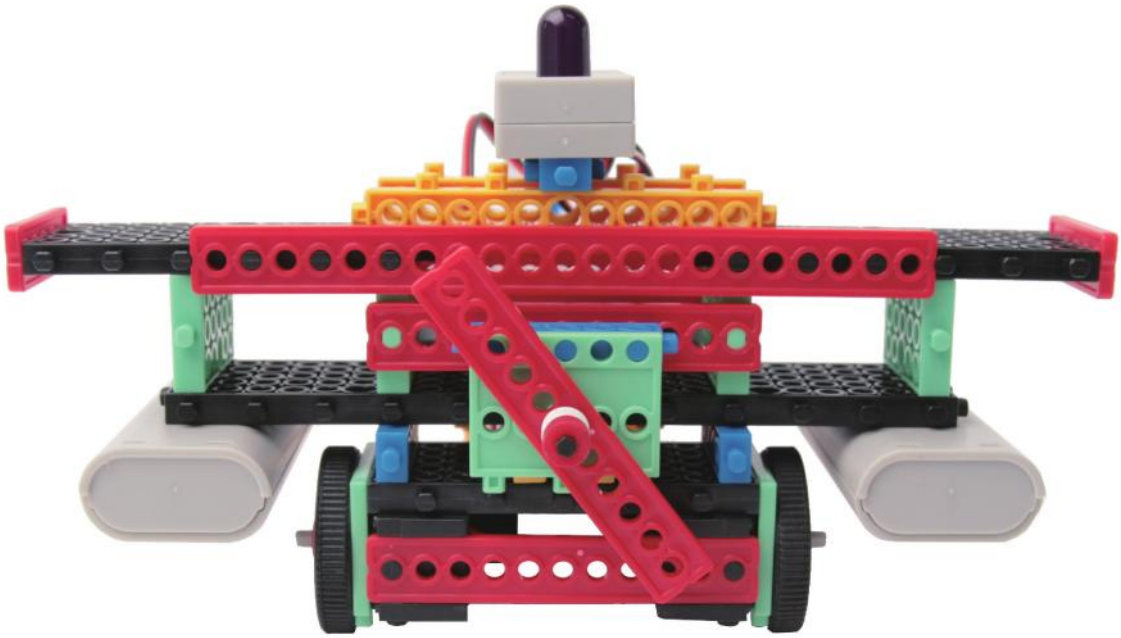
Let's Make it 5 — Haciendo robots con todos los programas de la Mainboard

Air-Sing-Sing

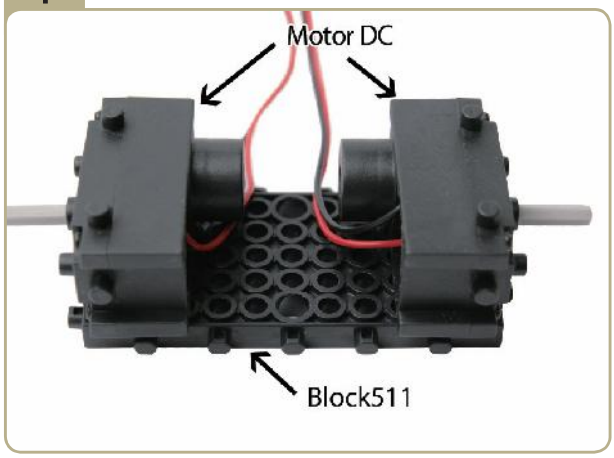
Este modelo es el uno de los ganadores del desafío de diseño de Hunarobo. Este modelo ha sido creado para asemejarse a un avión. Se llama "biplano" por que tiene dos pares de alas.



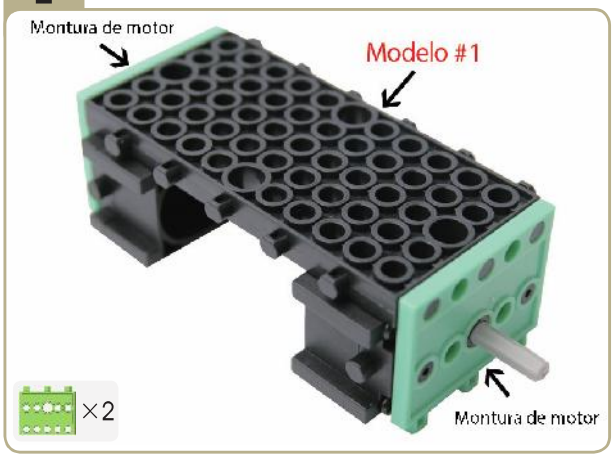
Prepara las partes para el montaje

Block523	×1	Marco21	×1	Mainboard ×1	
Block511	×3	Marco11	×6		
Block135	×4	Marco5	×2		
Block111	×4	Eje de conección	×1		
Block15	×5	Eje(P)	×1	Receptor RC ×1	
Block35	×4	Medio cojinete	×1		
Montura de Motor	×3	Cojinete	×3		
Rueda (P)	×2	Motor DC	×2	Remote Control ×1	
		Caja de baterías	×1		

1

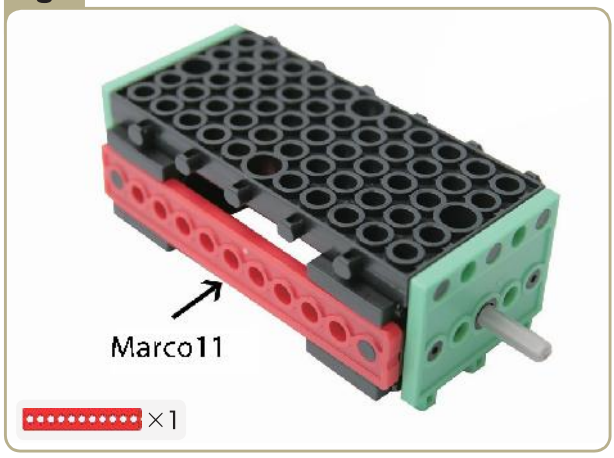


2

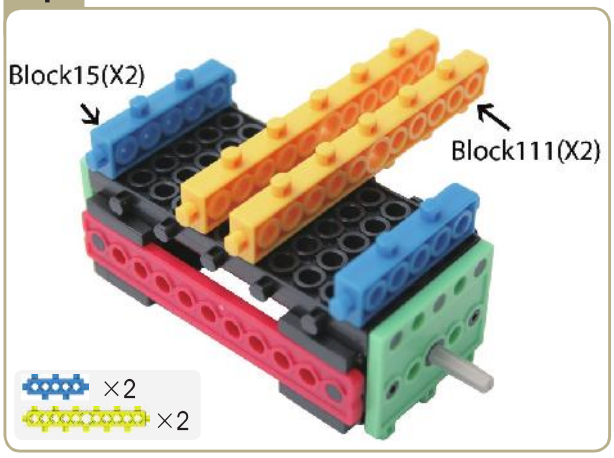


Voltea el modelo#1 y luego inserta el eje en la montura de motor.

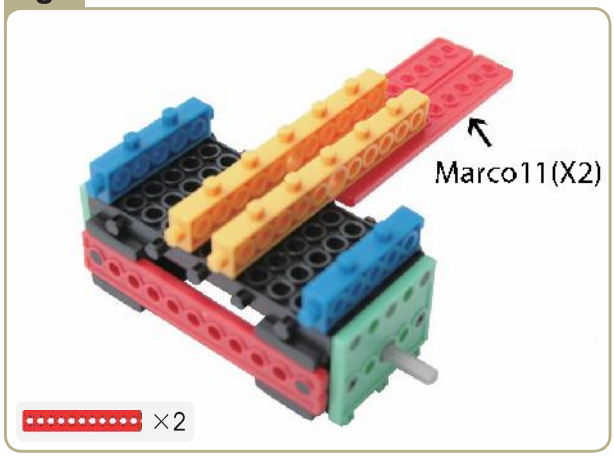
3



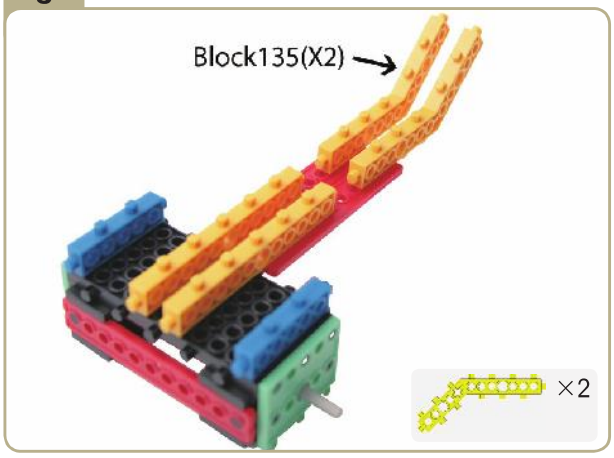
4



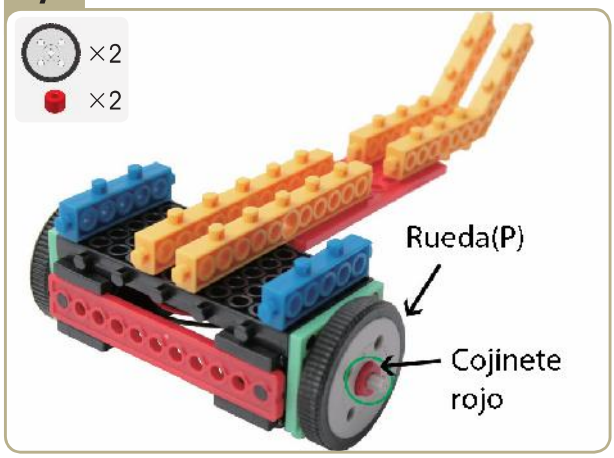
5



6

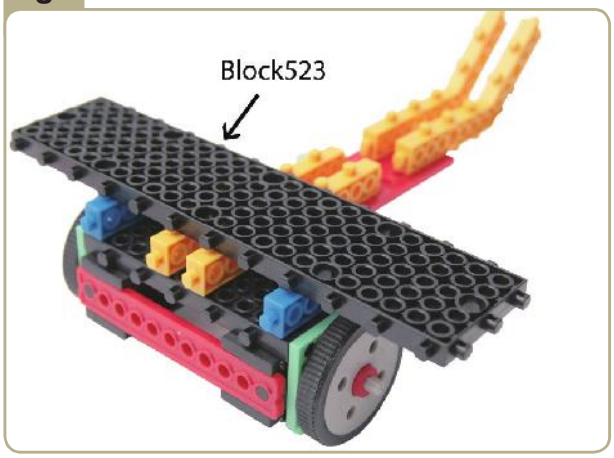


7

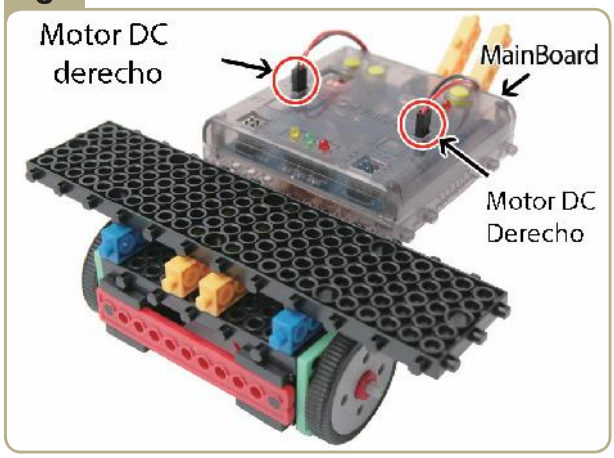


Inserta las dos ruedas pequeñas y coloca los dos cojinetes rojos.

8

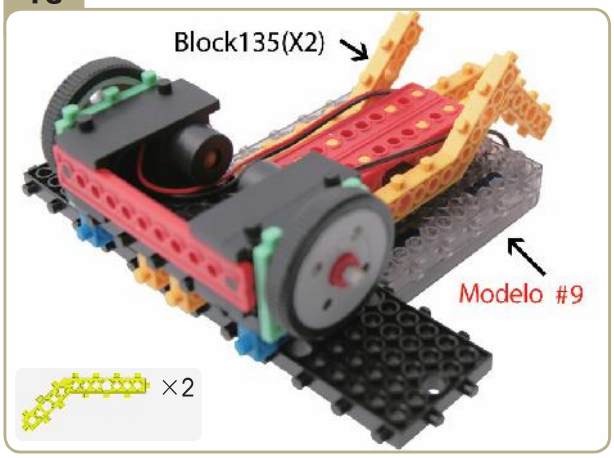


9



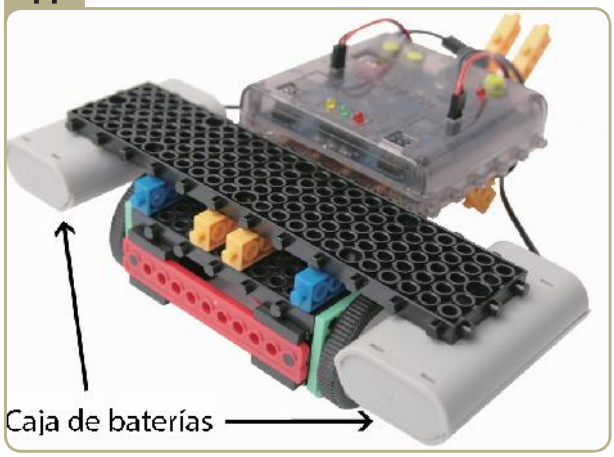
Conecta la mainboard al modelo #8.

10



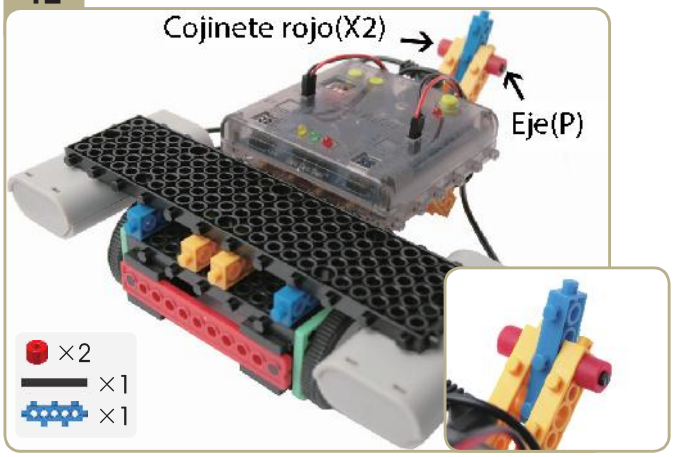
Voltea el modelo #9 , y conecta dos 「block135」s en la parte de abajo de la mainboard.

11

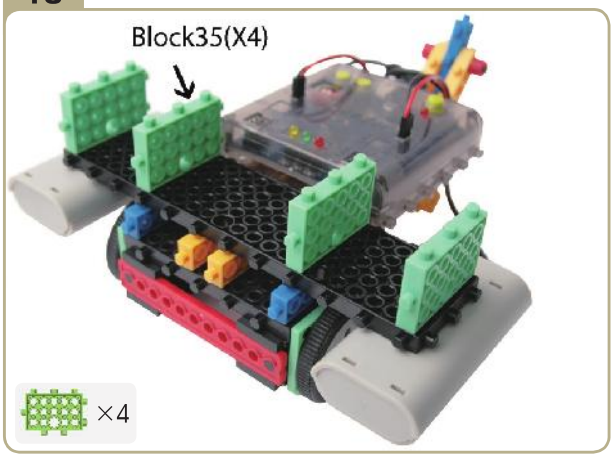


Voltea el modelo #10 y conecta las cajas de baterías

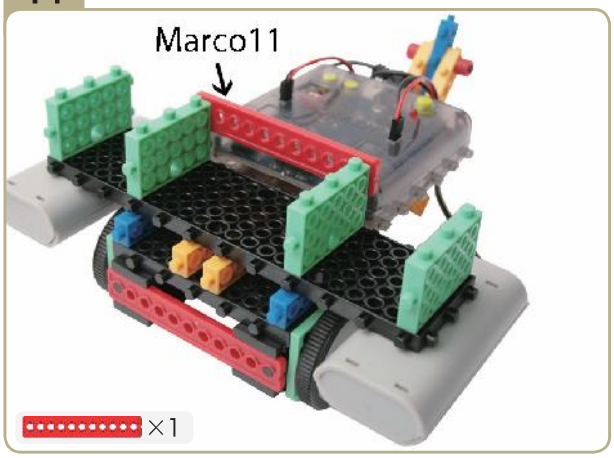
12



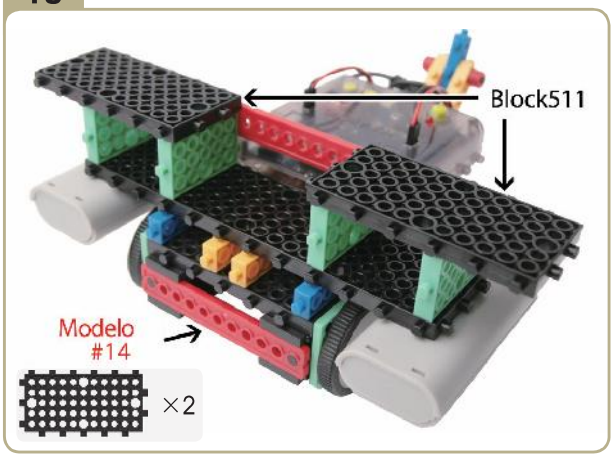
13



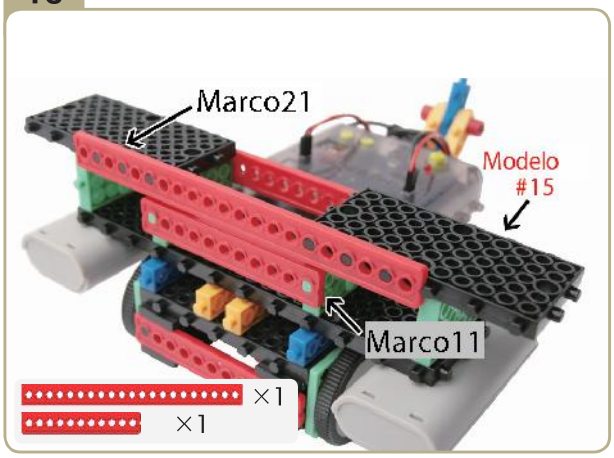
14



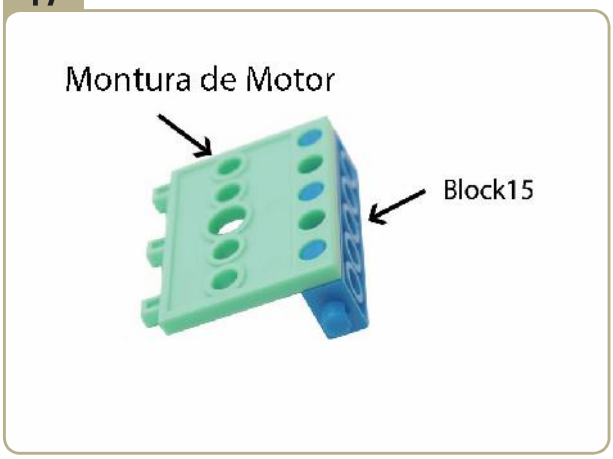
15



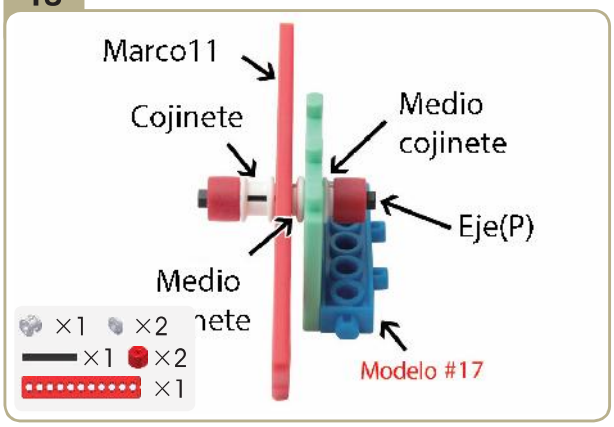
16



17

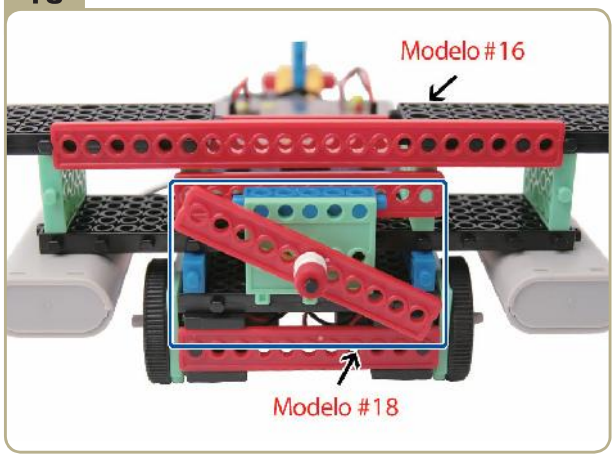


18



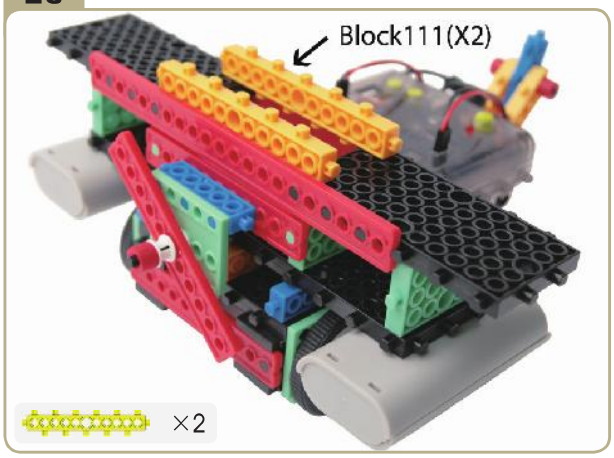
Conecta las partes en este orden; Un eje corto → Cojinete rojo → Medio cojinete → Medio cojinete → Marco 11 → Cojinete → Cojinete Rojo

19

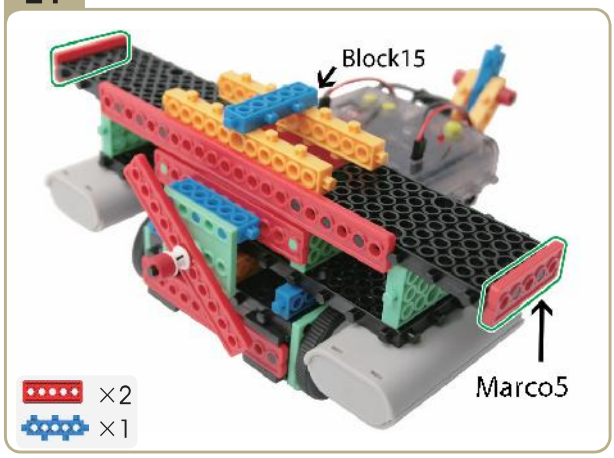


Combina el modelo #16 con el modelo #18.

20

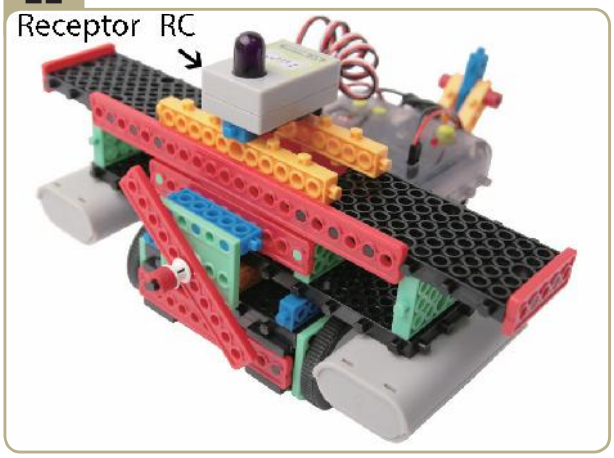


21



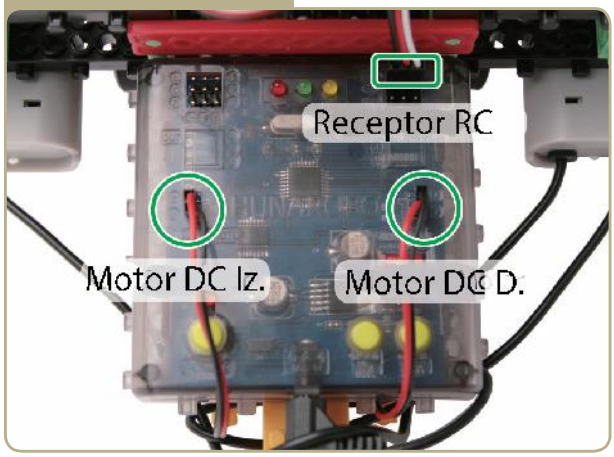
Monta dos「Marco5」 y un 「block15」al modelo #20.

22



Conecta el receptor RC (Placa receptora de control remoto) al modelo #21.

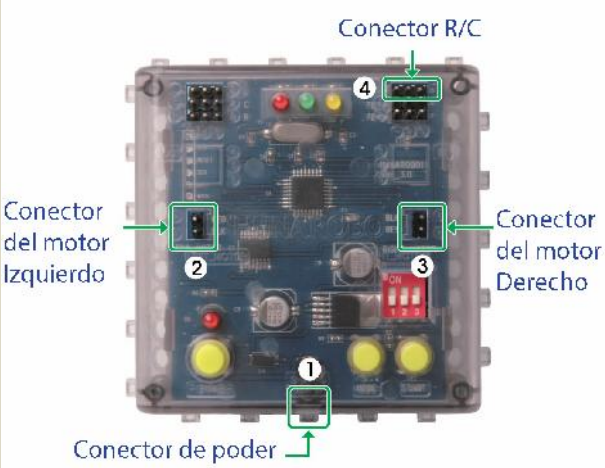
Conecta la mainboard



Completedado

Como operar Air-Sing-Sing

Conectando la mainboard



Conecta en este orden.

1. Conectar las cajas de batarias al conector de poder.
2. Conectar el motor DC izquiedo al conector del motor DC izquierdo
3. Conectar el motor DC derecho al conector del motor DC derecho
4. Conectar el Receptor RC al conector RC

El cable rojo del motor debe estar conectado a positivo ⊕ y el cable negro al negativo ⊖.

Inserta el lado del cable negro del conector de tres puntas en el negativo ⊖.

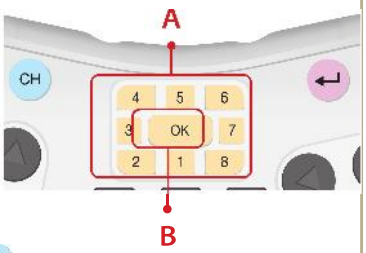
Configurando modo

1. Asegurate que las baterias y el motor DC estén conectados.
2. Enciende la Mainboard.
3. Presiona el boton MODE y el led rojo debe encender.

MODO #1		MODO Control Remoto

4. Selecciona la ID del control remoto. (Ver abajo.)
5. Presiona el botón START y trata de mover el Robot.

Remote Control ID Setup



1.Enciende el robot.
2.Selecciona en modo #1.(El led rojo se enciende)
3.Presiona el botón CH mientras presionas el botón ↵
El panel de LED A se enciende y te muestra el ID seleccionado.
4. Presiona el botón CH mientras presionas el botón ↵ y escoge tu ID (Numeros 1~8)
5. Despues de seleccionar la ID si liberas el botón ↵ y presionas el botón CH , seleccionaras esa ID. .
6. El led en la Mainboard parpadeará tres veces y se apagará automáticamente eso significa que el ID se configuró correctamente 7.
Si presionas el botón ↵ puedes ver la ID seleccionada.