



Usando los bloques para hacer objetos

Carrito chocón de batalla



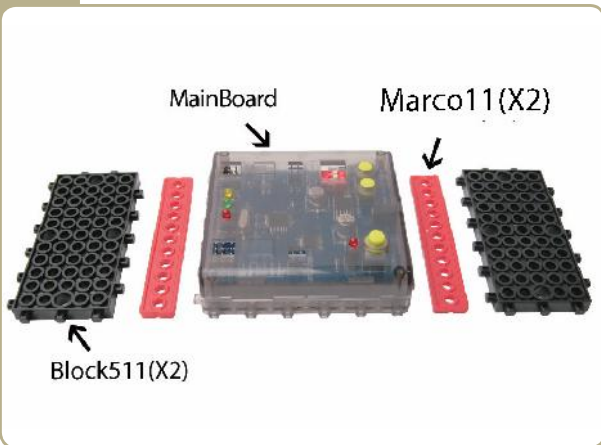
Un robot de batalla que puede ser usado para chocar con otros.



Prepara las partes para el montaje

	Block523	×2		Frame21	×3	
	Block511	×4		Frame11	×4	
	Block90	×4		Frame5	×4	
	Block90	×4		Adapter2	×8	
	Block135	×2		L Adapter	×2	
	Block135	×2		Shaft(L)	×4	
	Block111	×4		Cojinete	×12	
	Block111	×4		Cojinete Rojo	×6	
	Block35	×4		Engranaje(G)	×2	
	Montura de Motor	×2		Engranaje (M)	×2	
	Rueda Guía	×2		Engranaje (M)	×2	
	Rueda(P)	×2		Motor DC	×2	
	Rueda(M)	×2				

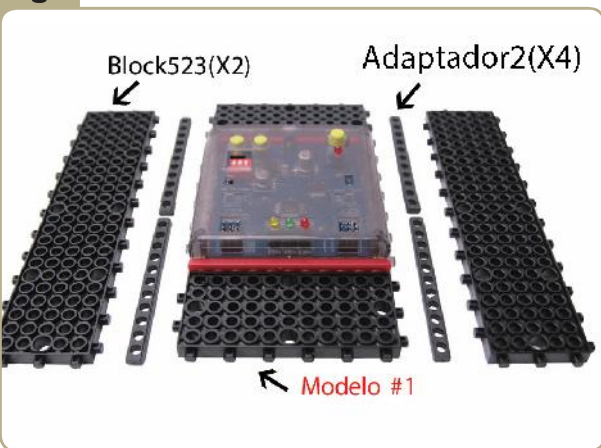
1



2



3



4



Conecta dos 「block523」 y cuatro 「adaptador2」 al modelo

5

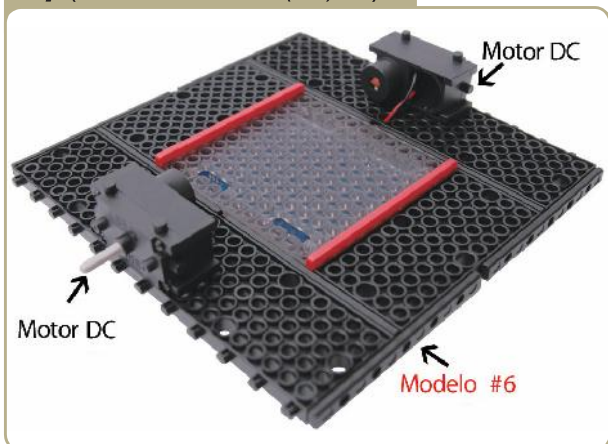


6



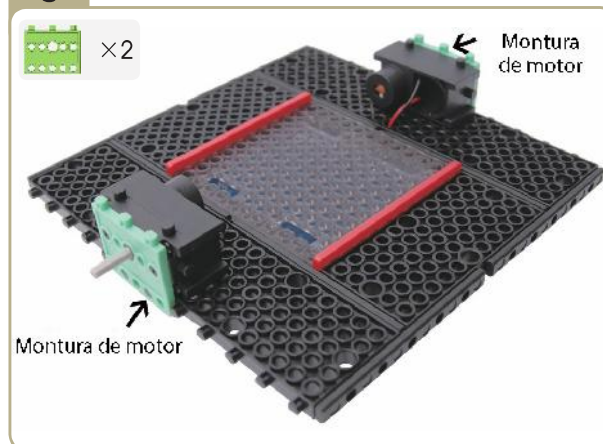
Conecta cuatro 「adaptador2」 al modelo #4.

7 (Bottom of model(Pic)#6)

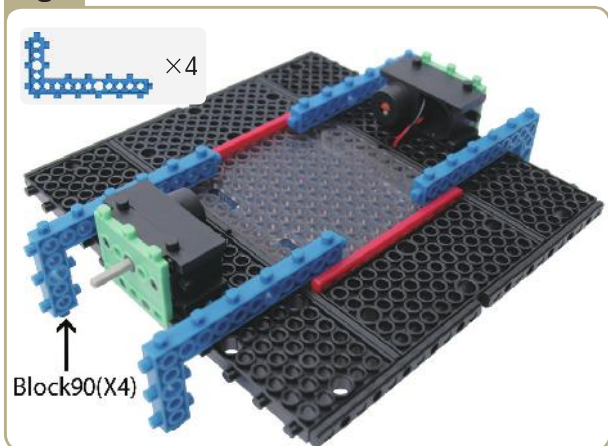


Voltea el modelo #6 y conecta los motores DC.

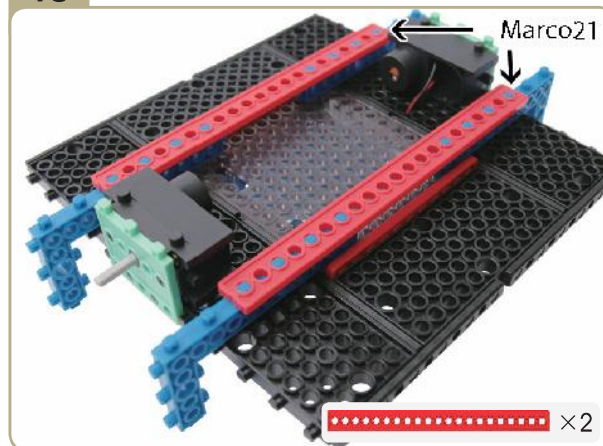
8



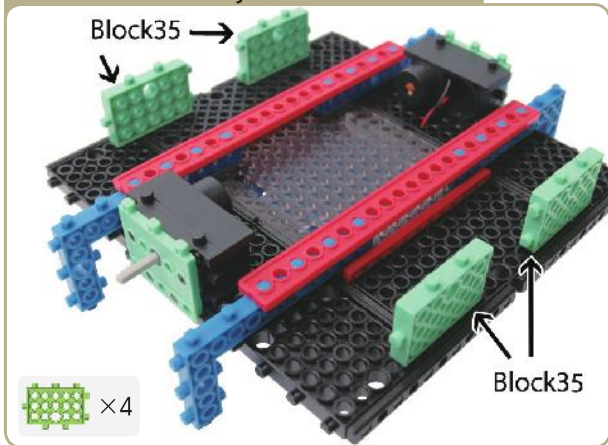
9



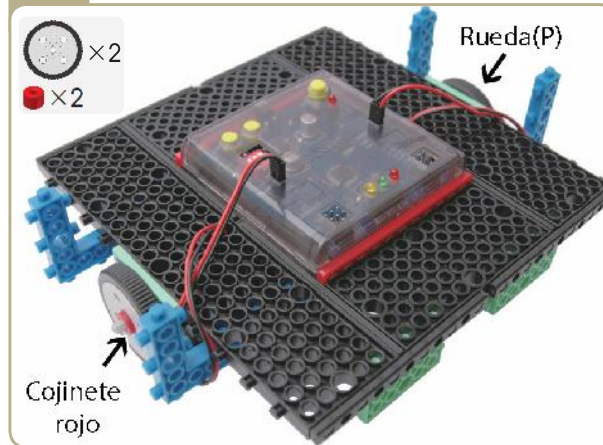
10



11 (Parte de abajo del modelo #10)

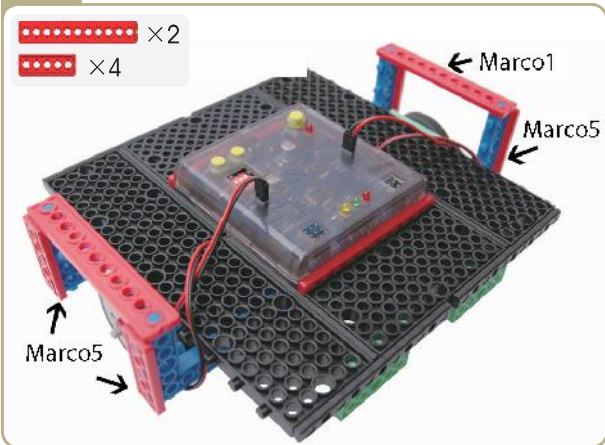


12



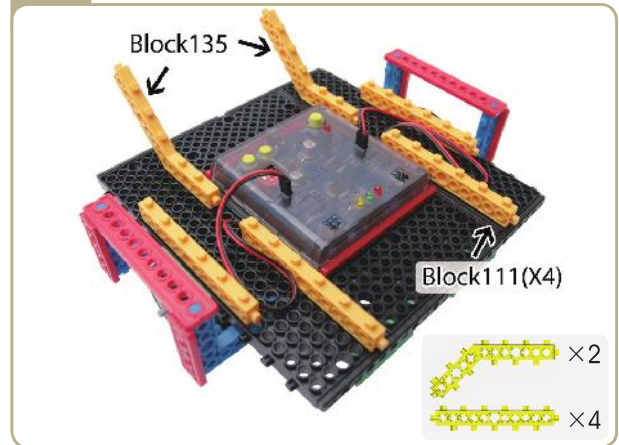
Voltea el modelo #11 y inserta las ruedas pequeñas y cojinetes rojos al eje del motor DC

13

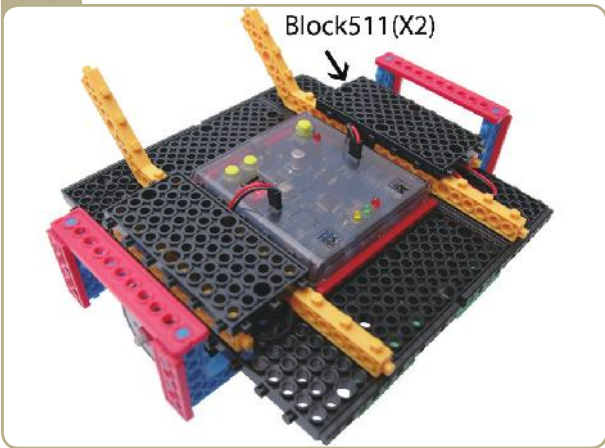


Conect cuatro 「Marco5」 y dos 「Marco11」 .

14

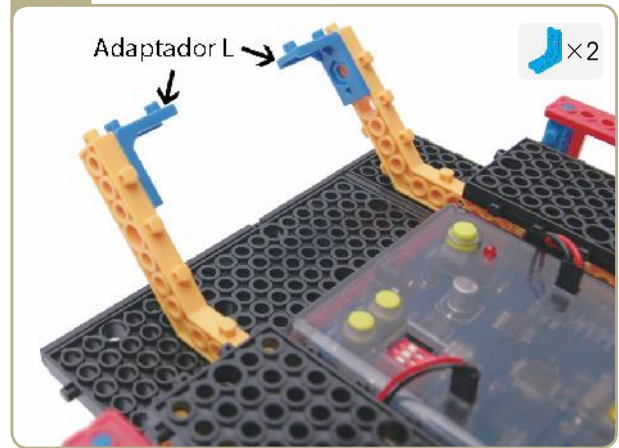


15



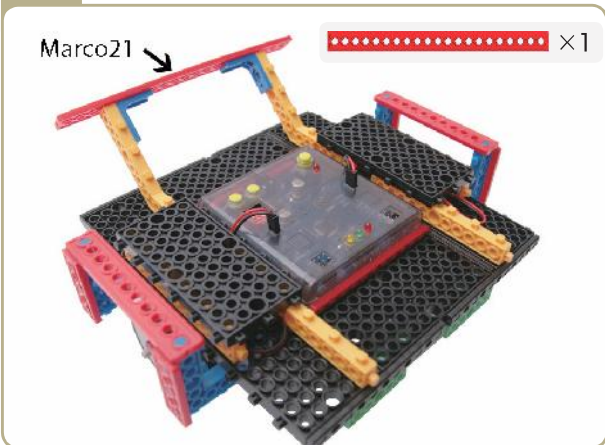
16

* Attach facing up

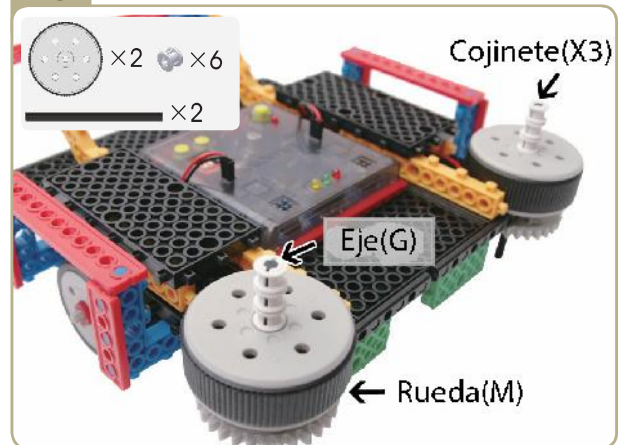


Conecta dos adaptadores 'L' a los 「block135」.
(Pon especial atención a las flechas(▲)que indican como deben ser montados los adaptadores L.)

17

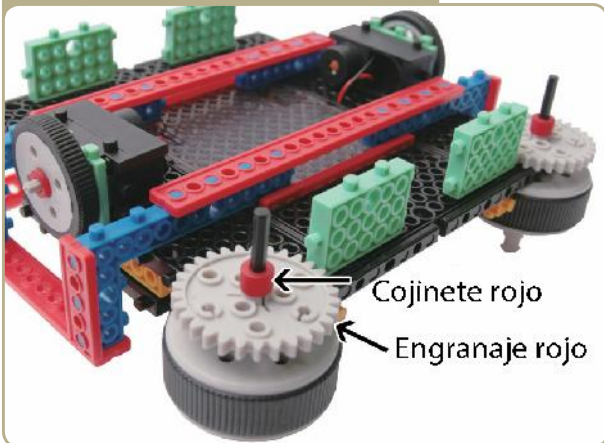


18



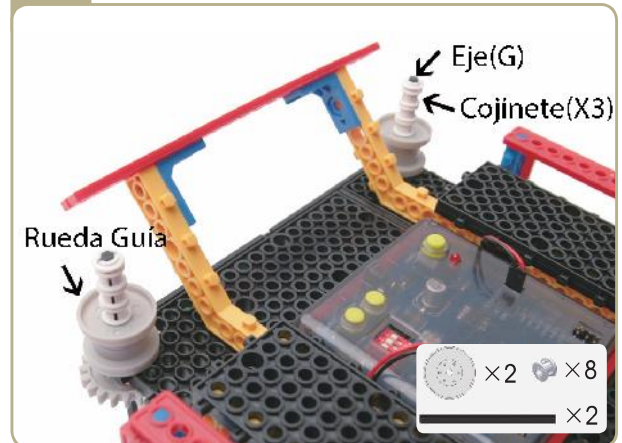
Conecta las partes en el siguiente orden; dos ejes grandes
→ Dos ruedas medianas → tres cojinetes

19 (Bottom of model(Pic)#18)



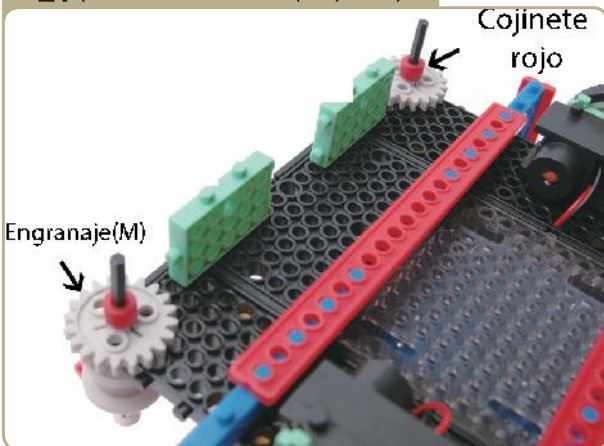
Voltea el modelo #18 y inserta cojinetes rojos y engranajes grandes en cada rueda mediana

20



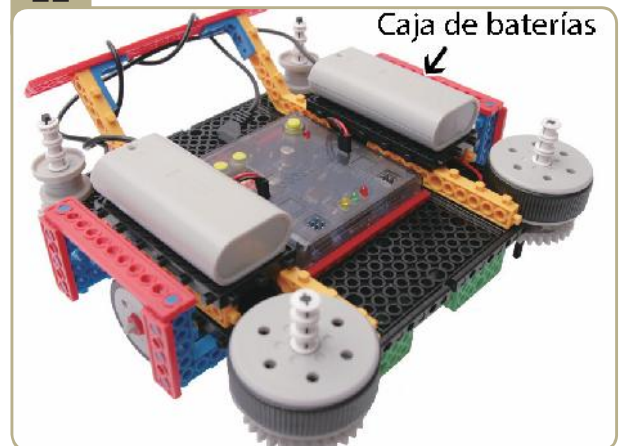
Conecta las partes en el siguiente orden; Ejes grandes → Ruedas guía → Tres cojinetes

21 (Bottom of model(Pic)#20)



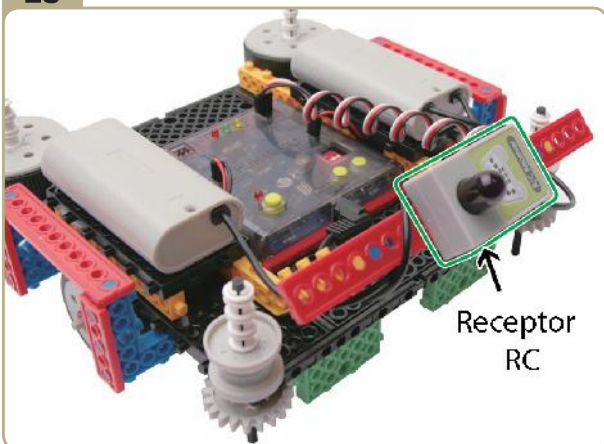
Voltea el modelo #20 y luego inserta un engranaje mediano y un cojinete rojo en cada eje grande.

22



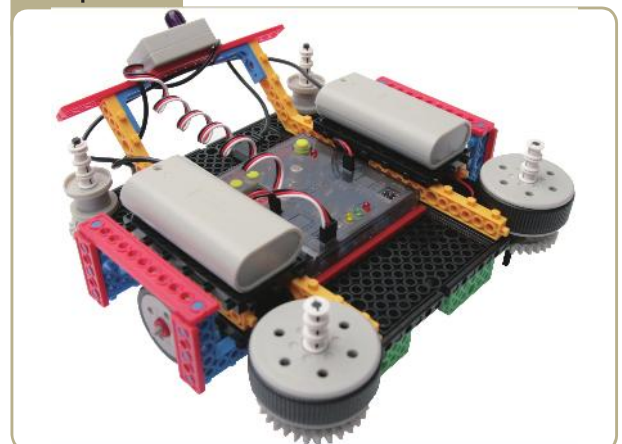
Voltea el modelo #21 y luego conecta las cajas de baterías.

23



Conecta el receptor RC a la parte de atrás del receptor RC

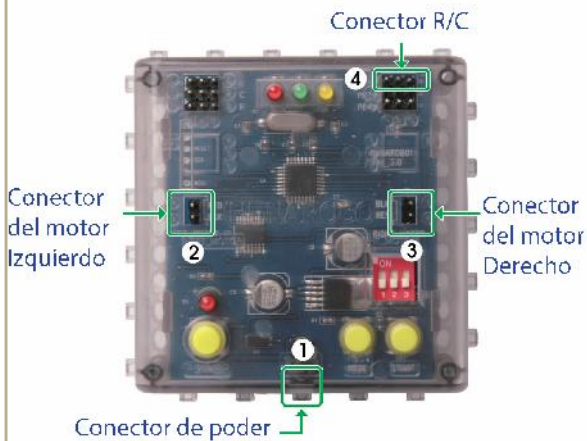
Completado






Como operar el Carrito chocón de batalla


Connecting the mainboard



Conecta en este orden.

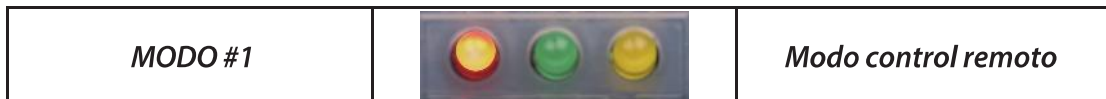
1. Conecta las cajas de baterías al conector de poder.
2. Conecta el motor DC izquierdo al conector del motor Izquierdo.
3. Conecta el motor DC derecho al conector del motor derecho.
4. Conecta el receptor RC al conector R/C.

 El cable rojo del motor debe estar conectado a positivo \oplus y el cable negro al negativo \ominus .

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





Configurando modo

1. Asegurate que la caja de baterías y Motores DC estén bien conectados.
2. Enciende la mainboard.
3. Presiona mode hasta que solo se encienda el led Rojo.



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. Después de seleccionar la ID si liberas el botón  y presionas el botón **CH**, seleccionarás 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.

