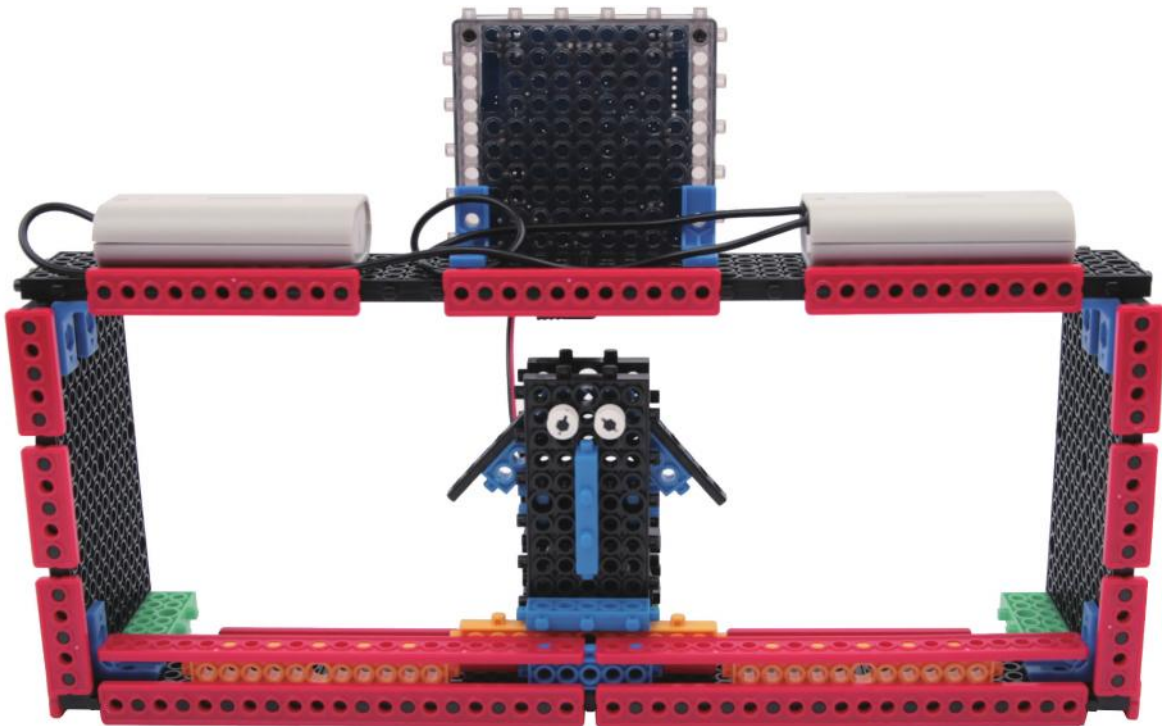




## Haciendo un robot usando un motor

### Show de pingüinos

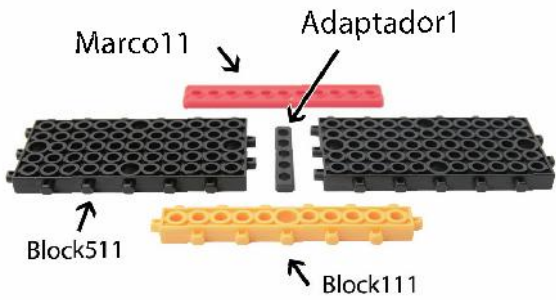
El Show de pingüinos funciona con un Motor DC y usa el modo de movimiento libre.



### Prepara las partes para el montaje

	Block1117 x2		Marco21	x4		
			Marco11	x6		
	Block523 x2		Marco5	x6		
			Adaptador1	x2		
	Block511 x6		Eje(P)	x2		
			Cojinete	x2		
	Block111 x3		Medio cojinete	x4		
	Block15 x7		L Adapter	x8		
	Block35 x1		Rueda(P)	x1		

1

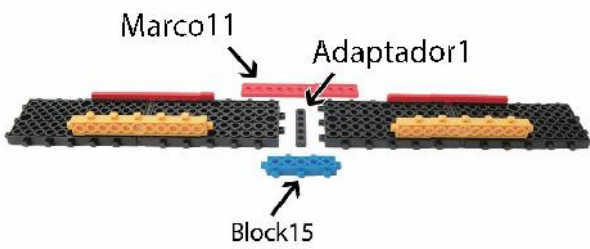


2



Monta dos modelos iguales

3

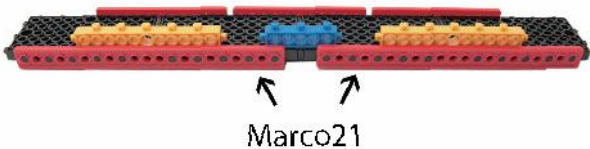


4

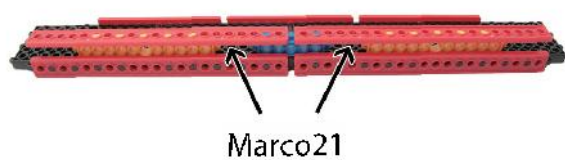


Combina los dos modelos #2 contruidos previamente con un 「Adaptador1」, luego conecta un 「Block511」 y un 「Marco21」

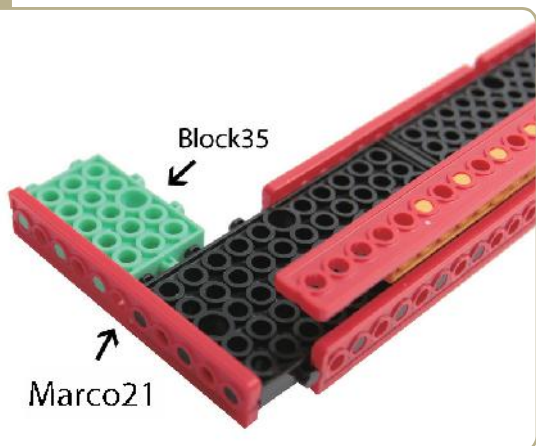
5



6



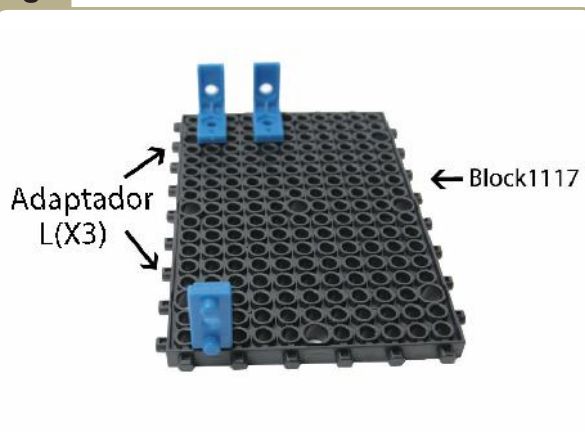
7



Marco21

Block35

8

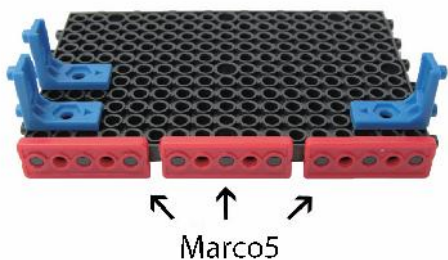


Adaptador L(X3)

Block1117

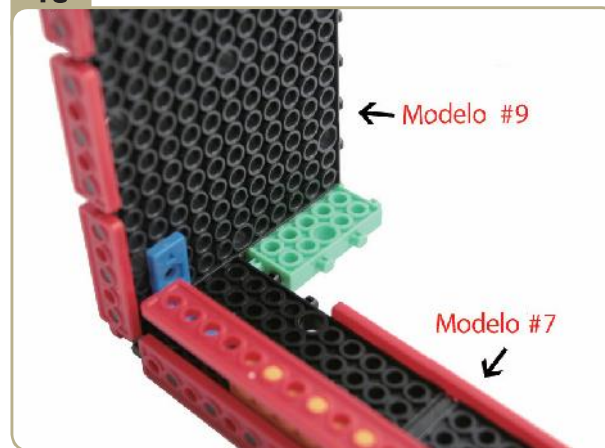
Une tres adaptadores L a un 「block1117」. (pon mucho cuidado a las flechas (▲) ya que estas indican la manera en la que los adaptadores deben ser conectados)

9



Marco5

10

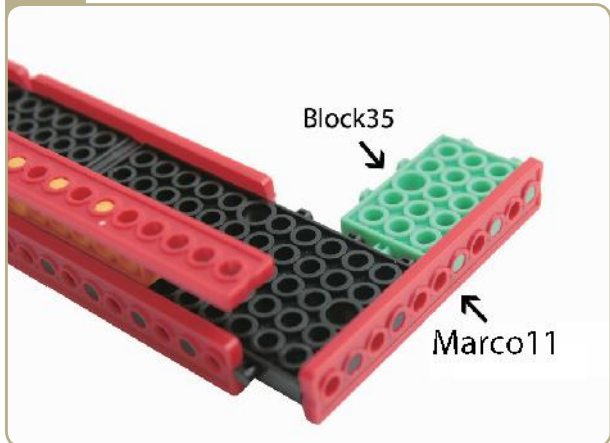


Modelo #9

Modelo #7

Combina el modelo #7 con el modelo #9

11

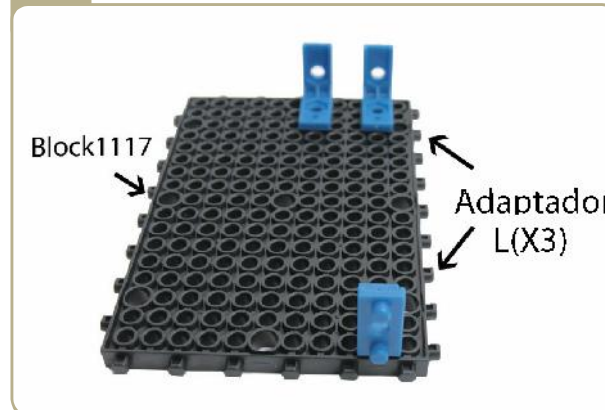


Block35

Marco11

Junta un 「block35」 y un 「Marco11」 al lado opuesto del modelo #7

12



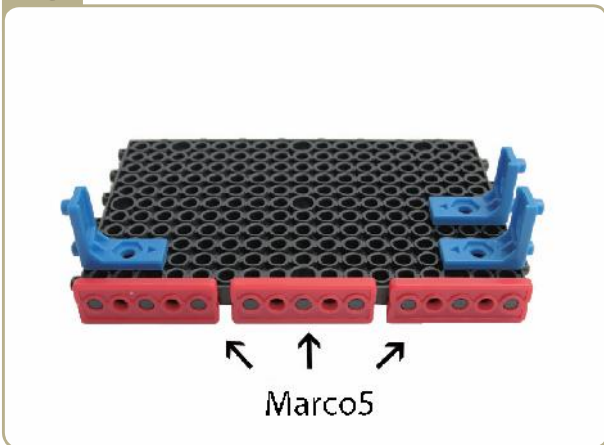
Block1117

Adaptador L(X3)

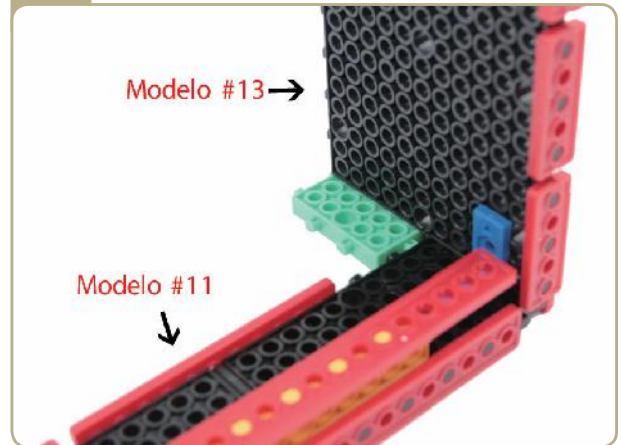
Une tres adaptadores L a un 「block1117」. (Pon mucho cuidado a las flechas (▲) ya que estas indican como deber ir conectados los adaptadores.)



13



14



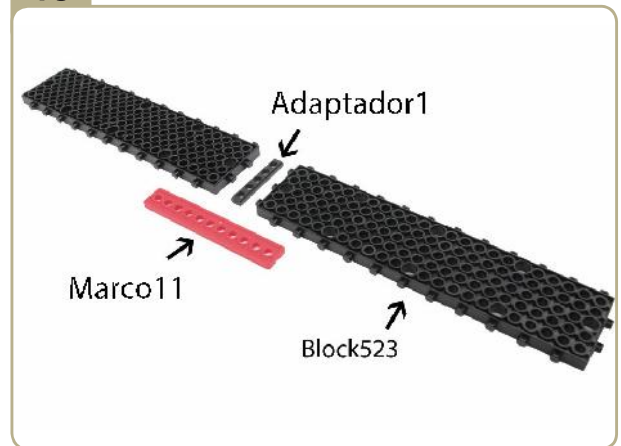
Combina el modelo #11 con el modelo #13

15



Completado del modelo #14

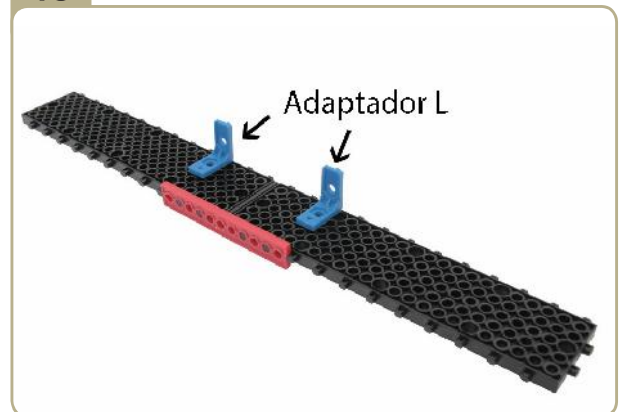
16



17

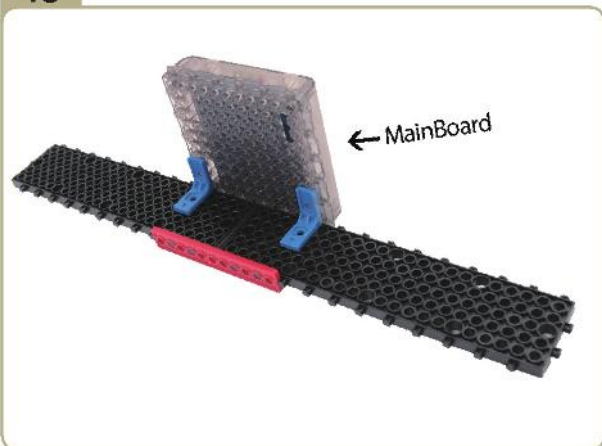


18

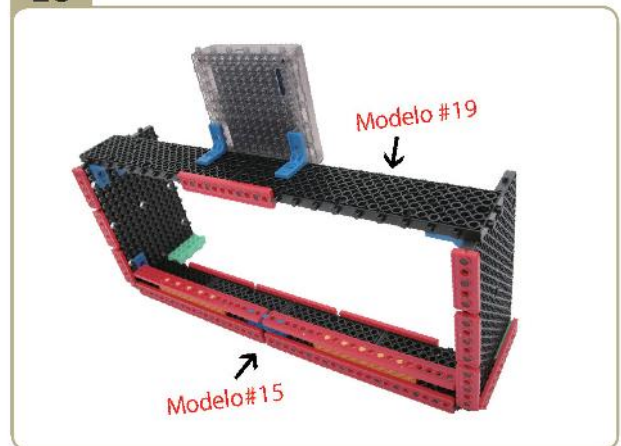


Pon dos adaptadores en el modelo #17 . (Pon mucho cuidado a las flechas(▲) ya que estas indican como deber ir conectados los adaptadores.)

19

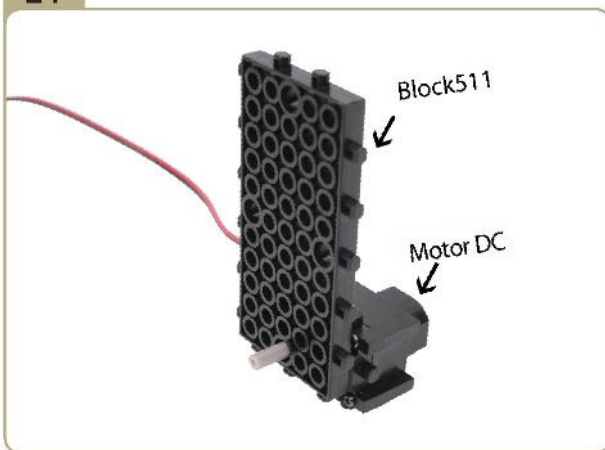


20

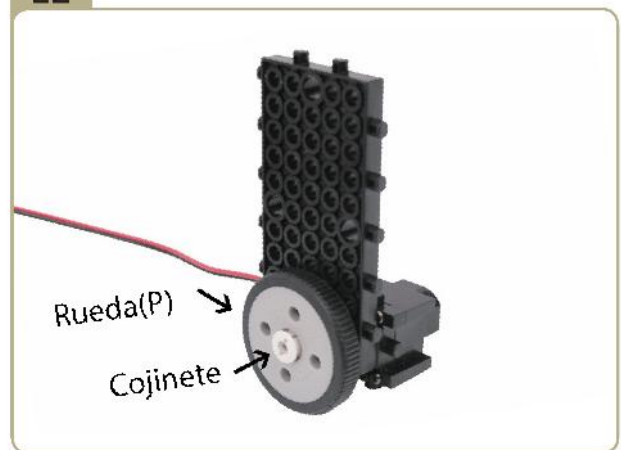


Combina el modelo #15 con el modelo #19

21



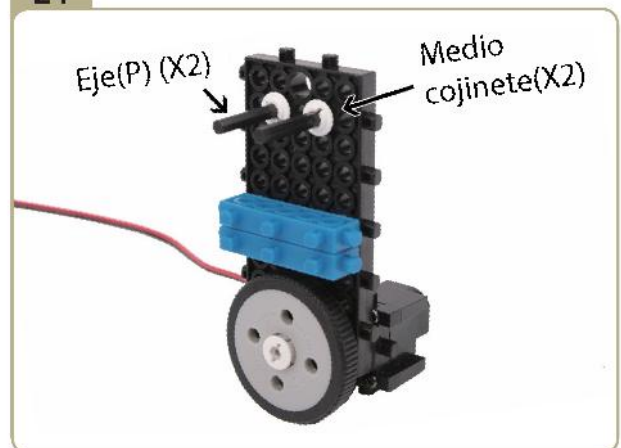
22



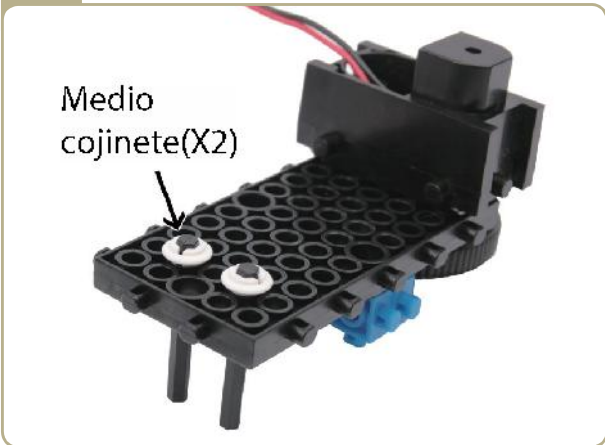
23



24

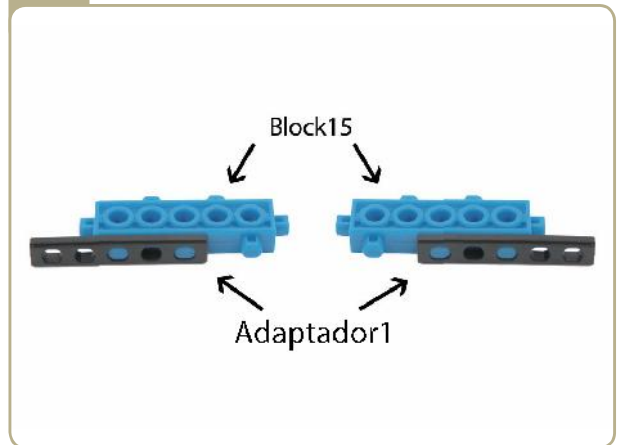


25



Medio  
cojinete(X2)

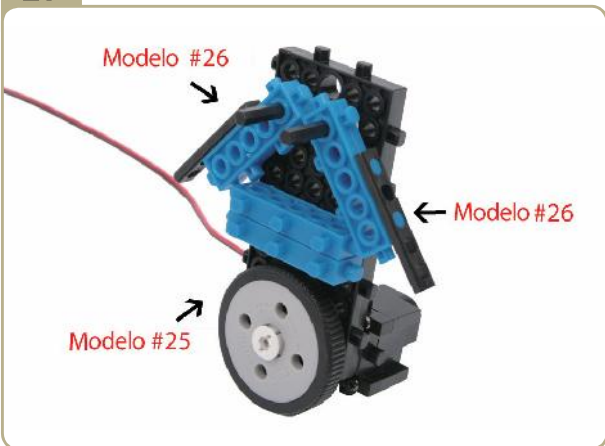
26



Block15

Adaptador1

27

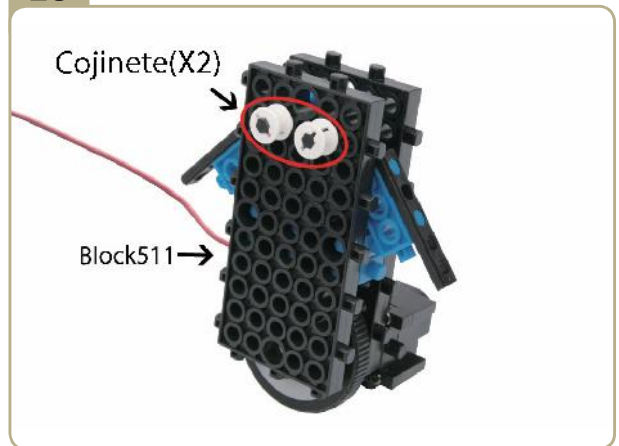


Modelo #26

Modelo #26

Modelo #25

28

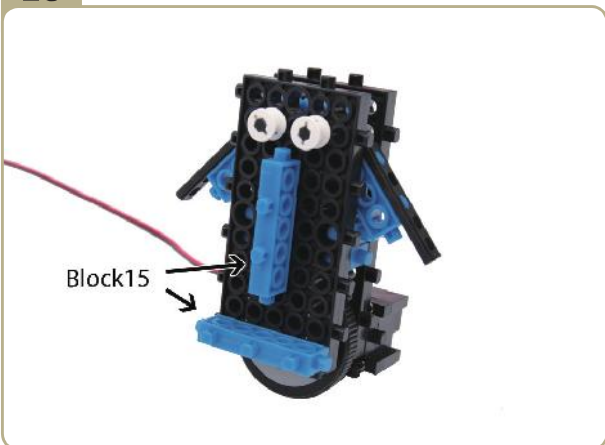


Cojinete(X2)

Block511

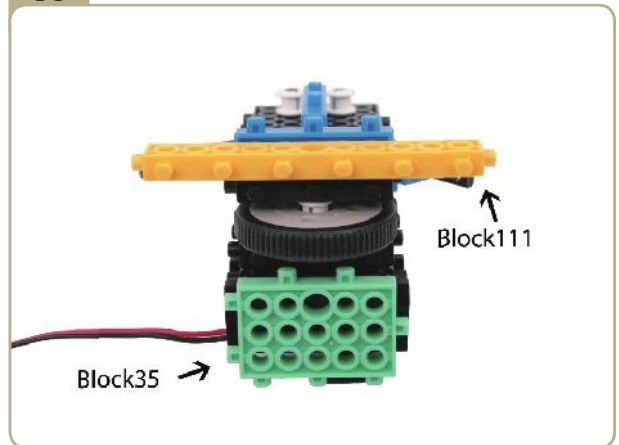
Combine model(pic)#25 with model(pic)#26.

29



Block15

30



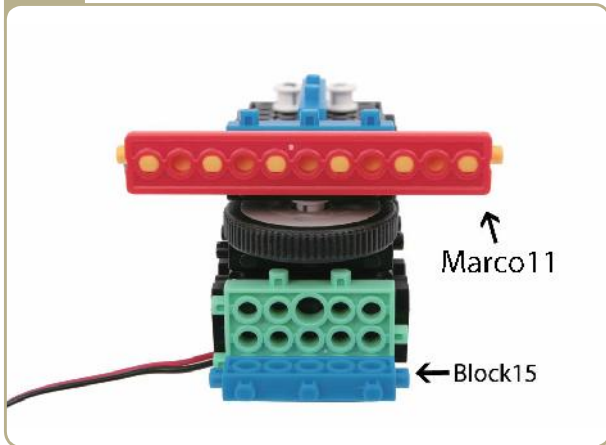
Block111

Block35

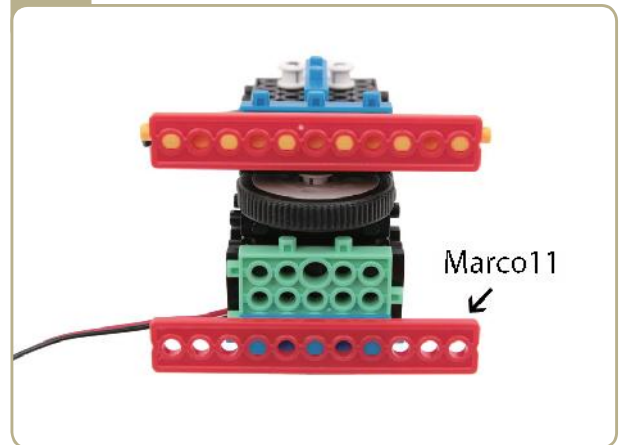
Une un «block111» y un «block35»  
abajo del modelo #29



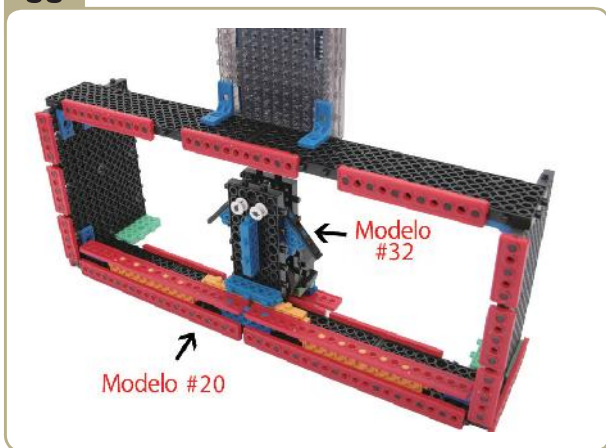
31



32

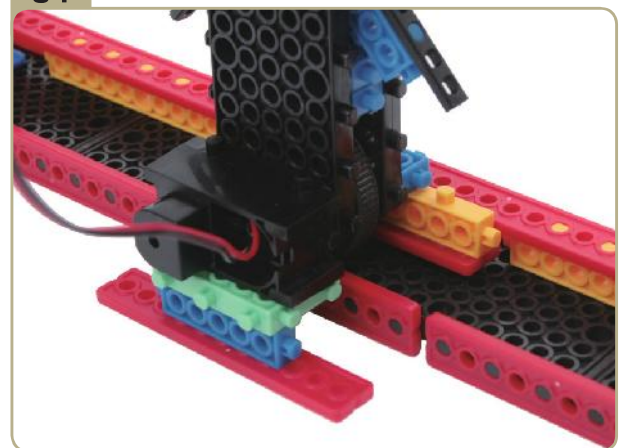


33



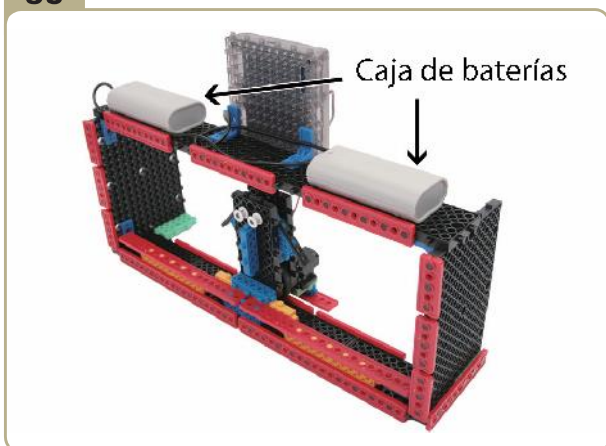
Pon el modelo #32 en el modelo #20.

34

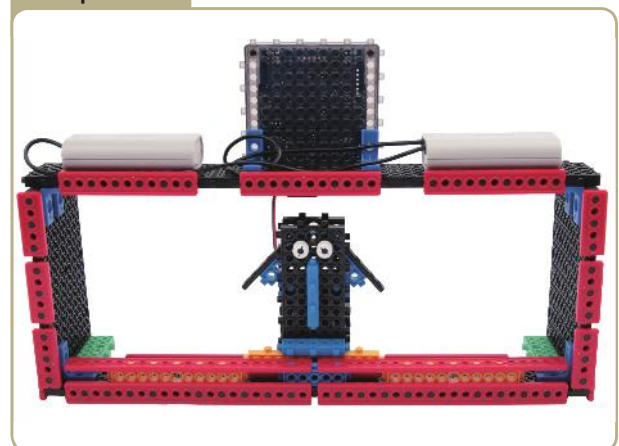


Vista aumentada de la parte trasera del modelo #33

35



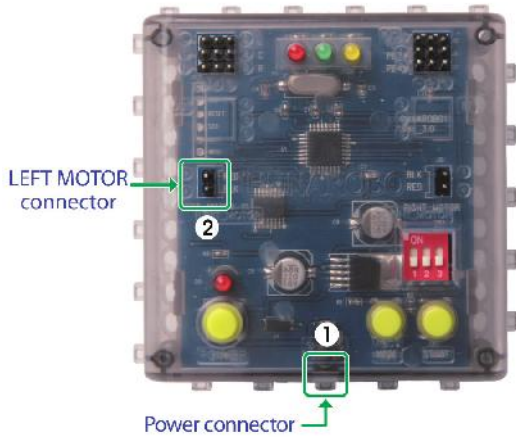
Completado





## How to operate the Penguin Show

### Conectando la 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

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

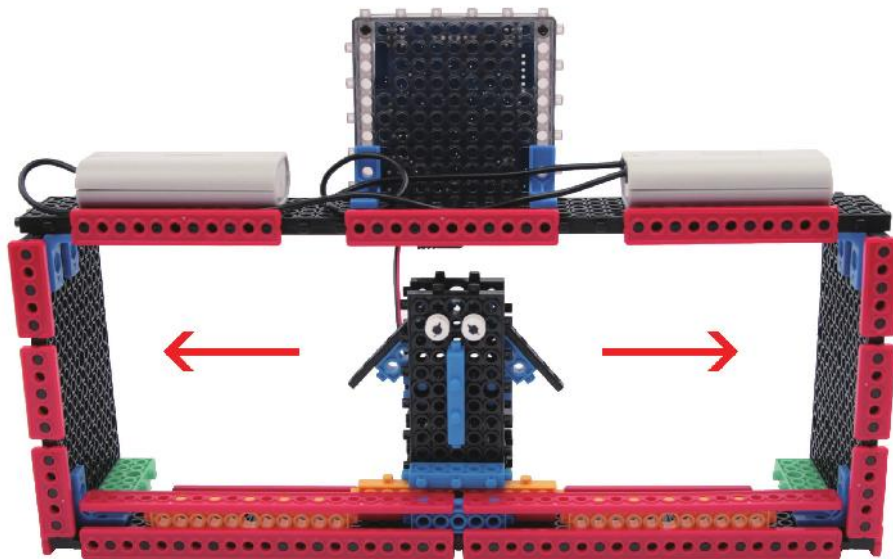
### Setting mode

1. Asegurate que el motor DC y la caja de baterías estén bien conectados.
2. Enciende la mainboard.
3. Presiona el boton MODE hasta que los LED se pongan como abajo. ( Todos los LED encienden.)



4. Presiona START y mira si el Robot se mueve.

### Movimiento



Quando presiones START el pinguino bailará de izquierda a derecha.