Asistencia Técnica

Para atender sus dudas, aclaraciones o asistencia en la instalación y operación de su producto M master, póngase en contacto con nosotros:



Soporte en línea: Desde nuestra página Web mande su mail. Atención Personalizada: Gerencia de Calidad y Soporte Técnico.

Teléfono: 01 55 5887-8036 extensiones: 281, 351, 387, 361, Garantías 226

Póliza de Garantía

Producto: Robot kit básico Marca: M master Modelo: AR-ROBOTZERO

DISTRIBUIDORA DE COMPONENTES AUDIO Y VIDEO S. A. DE C.V. Agradece a usted la compra de este producto, el cual goza de una garantía de 1 año contra cualquier defecto de fábrica, la cual ampara todas las piezas y componentes del producto, así como también la mano de obra, sin ningún cargo para el consumidor, contados a partir de su fecha de compra como material nuevo.

Para hacer efectiva la garantía deberá presentar el producto con sus accesorios completos y póliza de garantía sellada por el establecimiento que lo vendió o la factura, o recibo o comprobante, en el que consten los datos específicos del producto de la compraventa en el lugar donde lo adquirió v/o en nuestro centro de servicio de DISTRIBUIDORA DE COMPONENTES AUDIO Y VIDEO, S.A. DE C.V., ubicado en: Av. Pirules No. 134-D Int. 14 Col. Industrial San Martín Obispo CP 54769 Cuautitlán Izcalli, Estado de México o comuniques a los TEL/FAX: 5887 8036, en donde también usted podrá encontrar partes, componentes, consumibles y accesorios.

DISTRIBUIDORA DE COMPONENTES AUDIO Y VIDEO, S.A. DE C.V., se compromete a reparar el producto defectuoso o cambiarlo por uno nuevo o similar (en el caso de que se haya descontinuado), cuando no sea posible la reparación, a consecuencia de un defecto de fabricación previo diagnóstico realizado por nuestro centro de servicio, sin ningún cargo para el consumidor. El tiempo de reparación no será mayor de 30 (treinta) días naturales contados a partir de la fecha de recepción del producto en nuestro centro de servicio. Esta garantía no tendrá validez en los siguientes casos:

- Cuando el producto hubiese sido utilizado en condiciones distintas a las normales.
- Cuando el producto no hubiese sido operado de acuerdo con el instructivo de uso que le . acompaña.
- Cuando el producto hubiese sido alterado o reparado por personas no autorizadas por . DISTRIBUIDORA DE COMPONENTES AUDIO Y VIDEO S. A. DE C.V.

Nombre del consumidor:

Dirección y teléfono:	
Fecha de compra:	

IMPORTADOR:

DISTRIBUIDORA DE COMPONENTES AUDIO Y VIDEO, S.A. DE C.V. Av. Pirules No. 134-D Int. 14 Col. Industrial San Martín Obispo CP 54769 Cuautitlán Izcalli. Estado de México TEL: 01 (55) 5887 8036 RFC: DCA 990701 RB3



Por favor antes de utilizar le recomendamos, lea completamente las instrucciones de este manual.

Introducción

Gracias por adquirir productos M master los cuales son fabricados bajo las normas internacionales de calidad y seguridad, garantizando la calidad de materiales y buen funcionamiento.

Aplicación

Recomendaciones de seguridad

- Para la correcta conexión, utilice únicamente los accesorios incluidos.
- Evite que los cables queden expuestos a tirones o que estos sean machucados o aplastados.
- Limpiar únicamente con paño húmedo para retirar el exceso de polvo.
- No exponer a sobrecalentamiento por un uso constante sin descanso.
- No exponga a fuego directo.
- No exponer al contacto con el agua o salpicaduras de agua.
- No exponer en ambientes con mucho polvo.
- Las especificaciones están sujetas a cambio sin previo aviso
- M master no se hace responsable por da
 í
 o casionados por el mal uso que se le d
 á al equipo.
- Guarde en lugar libre de humedad.
- Evite las caídas del equipo, ya que podría sufrir daños.
- Únicamente limpie con paño seco y suave.
- No doblar o fracturar alguna de sus partes.
- Consulte este manual cuidadosamente para una mejor instalación.
- Se requiere de supervisión de un adulto para utilizar el producto.
- Este producto no es un juguete.
- No deiarse al alcance de los niños.
- Recomendado para 14 años en adelante.
- El no tomar en cuenta las recomendaciones de seguridad del equipo anula toda garantía.

Las imágenes utilizadas son solo de referencia, pueden ser diferentes a las reales.

Especificaciones

Alimentación:	6 Vcc (Utiliza 4 pilas "AA" No incluidas)
Red:	Wi-Fi
Cobertura Wi-Fi:	15 m
Frecuencia:	2.4 GHz

Página 8

Página 1

Manual de Usuario

Accesorios

No.	Descripción	Imagen	Piezas
1	a. Chasis		1 pieza
	b. Chasis	00	1 pieza
	c. Chasis		2 piezas
	d. Chasis		1 pieza
	e. Chasis		1 pieza
2	Llanta	\odot	2 piezas
3	Motor	Section 2	2 piezas
4	Modulo McuNode		1 pieza
5	Modulo L298N		1 pieza
6	Llanta de balín		1 pieza
7	Tornillo M3X8	all	12 piezas
8	Tornillo M3x30		4 piezas
9	Tornillo M3x40	6	4 piezas
10	Tuerca M3	8	20 piezas
11	Porta pilas		1 pieza
12	Jumper		20 piezas
13	Cable USB		1 pieza

Manual de Usuario

Aplicación

Descargue la aplicación "Máster Kits" la cual esta disponible para Android y IOS. En su teléfono inteligente entre a la aplicación y seleccione la imagen del Robot.



Seleccione KIT 0, y le pedirá que se conecte a la red Wi-Fi de MASTERKIT.

Sin consulón	12:34 🛊 🌲 🋦	🕅 🗟: 🖉 🕅 86 %
A 4	← Wi-Fi	<u>م</u> ۵
KITO O KIT2	Usar Wi-Fi	•
Configurar conexión	Gonectado	۵
CANCELAR CONFIGURAR	*	۵
$\langle \rangle$	\$	â
$\overline{\bigcirc}$	©	â
	IN INCOLUMN	8

Una vez conectándose a la red MASTERKIT regresara a la pantalla principal y se mostrará como conectado, en ese momento ya se podrá utilizar el control de la aplicación.



Página 7

Página 2



Manual de Usuario

Ahora procederemos a cargar el programa a nuestro Robot, lo conectaremos con el cable USB (13), a nuestra computadora.



Para poder cargar el programa seleccionaremos el puerto en donde está conectado nuestro Robot.



Una vez seleccionado el puerto donde se encuentra nuestro Robot, mandaremos el código y al finalizar en la parte inferior se mostrará una levenda de "Subido", en ese momento podremos desconectar nuestro robot y comenzar a utilizarlo con la aplicación.



Nota: La plataforma de Arduino se basa en lenguaje c++ y este es solo un ejemplo de lo que se puede realizar con el Robot, si se tienen conocimientos mas avanzados puedes realizar diferentes proyectos.

Página 6

Manual de Usuario

Conexión Electrónica

Armado

Paso 1

Tome el módulo L298N (5) y colóquelo sobre el chasis (1.a), apriete los tornillos (7) y tuercas (10) hasta que el módulo no presente juego con el chasis.





Paso 2

Página 3

Tome el módulo McuNode (4) y colóquelo sobre el chasis (1.d), apriete los tornillos (7) y tuercas (10) hasta que el módulo no presente juego con el chasis.

Paso 3

(1.c), apriete los tornillos (8) y tuercas (10) hasta que el motor no presente juego con el chasis, una vez fijado el motor coloque la llanta (3) sobre el motor, realice este paso con cada motor y llanta.

Tome el motor (3) y colóquelo sobre el chasis

www.master.com.mx

Programación

Paso 4

Paso 6

Tome todas las partes del chasis (1.a, 1.b, 1.c, 1.d, 1.e) y ensámblelas utilizando los tornillos (9) y tuercas (10), apriete hasta que ninguna parte del chasis presente movimiento procurando que los cables no queden expuestos a tirones y estos sean machucados o aplastados.



Con el chasis completamente armado coloque la llanta de balín (6) y apriete los tornillos (7) y tuercas (10) hasta que la llanta no presente juego con el chasis.



Coloque sobre el chasis la porta pilas y apriete los tornillos (7) y tuercas (10) hasta que la porta pilas no presente juego con el chasis.

Paso 7

Coloque 4 pilas "AA" (No incluidas) para poder continuar con la programación.



Para poder programar nuestro Robot, será necesario el software de "Arduino" el cual lo podrás encontrar disponible en el siguiente enlace https://www.arduino.cc/en/Main/Software.

HOME	STORE	SOFTWARE	1DU	RESOURCES	COMMUNIT	Y HELP
Download	d the	Arduin	10 10	DE		
00	A There is a the is	RDUINO 1 a open-source Ardu te code and uplaat ndows, Nac OS A. Nac OS A. Nac OS A. Nac OS A. Source software. Is software is an be far to one Caessing S cructions.	. 8 . 10 mo Softw into the nd Unix add with tarted pa	are (IDE) makes it is coard. If runs on the environment is coasing and other o are, Andunic board, ge for installation	ery to gen	Windows reactive for windows 10 and Windows 20 for for non-assiss result Windows 20 for for non-assiss result General Control (Control) Marc Cont X (10 Montant Lane of neuron Linear Lane Linear Lane Linear Lane Linear Lane Marc Mark (Control)

Una vez instalado el programa tendremos que descargar una librería para el modulo McuNode la cual podrás encontrar en el siguiente enlace https://www.luisllamas.es/programar-esp8266-con-el-ide-de-arduino/, al igual que los pasos a seguir para poder subir con éxito la librería a nuestro software.

El Robot viene con un código para su funcionamiento con la aplicación Mater Kits, el cual podrás obtener en el siguiente enlace http://innovacion.master.com.mx/MasterKit0/Kit0.ino, al ingresar el enlace en su navegador el código se descargara automáticamente.

Ya que tenemos el código lo abriremos con el software de Arduino y lo compilaremos para verificar que el código no tiene errores.

🚳 Kit0 Arduino 1.8.10	-	0	×
Authivo Editar Programa Herramientas Ajuda			
			ø
+define IRI D1 //FMR de Notor A			
#define IN2 D2 //Direction de Notor A			
#define INJ D3 //FWR de Notor B			- 1
#define IBM D4 //Dirección de Motor D			
/* Set these to your desired credentials. */			
const that 'ssid - 'MASTERNIE';			
bool alreadyConnected = falsy // whether or not the client was connected previously			
Willdows sever(2);			
WifiClient client;			
void setup()			- 1
pinMode [181, 007F0T) :			
pinMode [B82, OUTPOT);			
pinHode (IBA, 607EPT):			
pinfore(104, CUTACI)*			
delay(10);			
//Consilcion inicial de motores			
digitalReite(IN1, HIGR);			
digitalPrite(IN2, KICK);			
digitalRrite(INS, EIGE):			
digitalBrite(IN4, HIGB);			
NEL.mode (NTEL AP):			
Sevial.brgin(115200);			
Serial.println();			
Serial.print("Configuring access point");			
/* You can remove the parameter if you want the AP to be open. */			
WITLSOFAR (SIG) ;			
unay (BOAN): TRACTORS MATE = MIT: SOFTATION:			
Compilando programa			
20 No.4400 10 (5	SP-12E Mede	de) en Ci	01/7
11 🚳 🐂 🎋 🖬 🗃 🧀	SP 11:17 a		Ξ.
	27/12/2	2019	-(3)

Este proceso tardará un poco, al finalizar en la parte inferior aparecerá el siguiente texto.

krtch usa 373764 bytes (264) del espacio de almacenamiento de programa. El máximo es 1064666 bytes. variables Globales usan 27160 bytes (338) de la memoria dinámica, dejando 54760 bytes para las variables locales. El máximo es 81820 bytes.

Página 4

Página 5