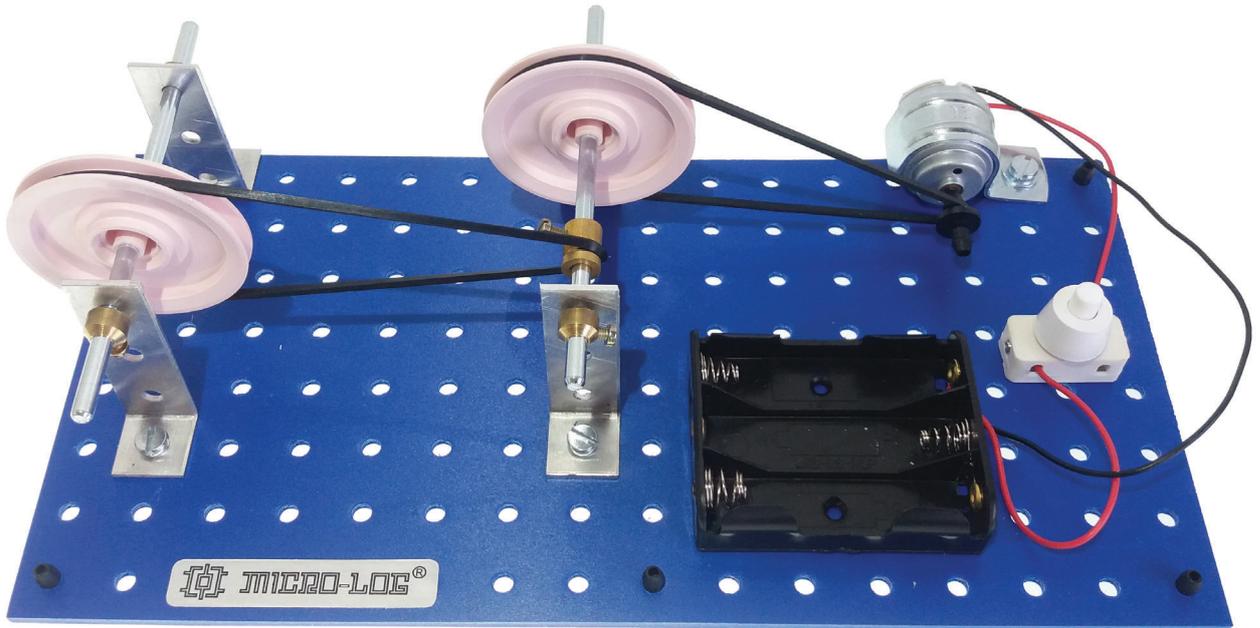


Objetivo

Construir un operador mecánico reductor de la velocidad de giro de un motor con dos poleas.



Funcionamiento

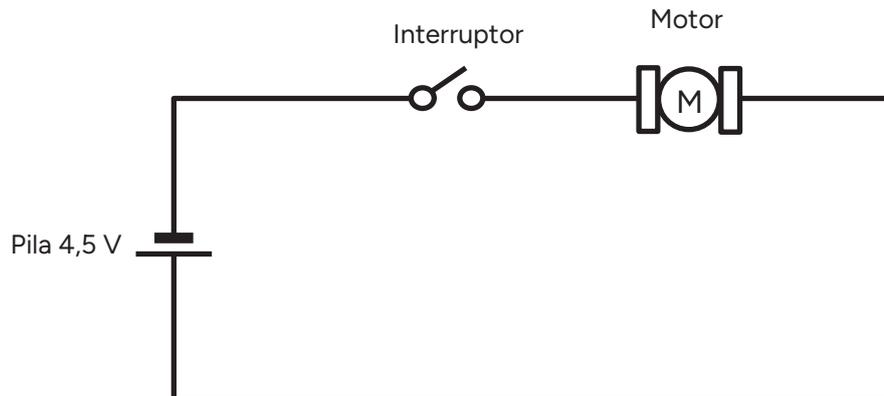
El eje del motor (muy pequeño), se acopla a una polea grande consiguiendo una gran reducción. La segunda reducción está formada por la unión del segundo eje con la segunda polea grande.

Lista de materiales

- 1 Micromotor **LOG 00**
- 1 Polea latón **LOG 111**
- 2 Poleas plástico de 40 mm **LOG 142**
- 2 Ejes de hierro de 10 cm **LOG 204**
- 4 Casquillos de latón con torn. **LOG 220**
- 7 Conectores de plástico **LOG 222P**
- 2 Correas de 8 cm **LOG 238**

- 4 Perfiles aluminio en "L" **LOG 255**
- 1 Foam perforado 12x24 cm **LOG 337P**
- 5 Tornillos M4x10 mm **LOG 466**
- 5 Tuercas M4 **LOG 481**
- 1 Arandela M4 **LOG 486**
- 1 Abrazadera motor **LOG 491**
- 1 Portapilas 3xR6 **LOG 533**
- 1 Interruptor flexo **LOG 541**
- 1 Hoja Técnica **H 1252**

Esquema eléctrico



Detalles de tipo práctico

- Atornillar los prisioneros al eje después de colocar las correas con su respectiva polea.
- La abrazadera hay que ajustarla a la forma del motor y atornillarla a la distancia conveniente.
- Para tensar adecuadamente las correas, se puede probar con varias distancias antes de apretar las tuercas.
- Utilizar los conectores de plástico LOG 222P para hacer las patas de la base.
- Utilizar los cables del portapilas para realizar las conexiones.
- Ayudarse con un tornillo de banco para encajar la polea.
- Necesita 3 pilas R6 de 1,5 V.

Herramientas básicas aconsejadas

- Martillo
- Destornillador plano
- Llave plana 6-7
- Soldador / estaño
- Pelacables
- Pegamento termofusible
- Tornillo de banco

