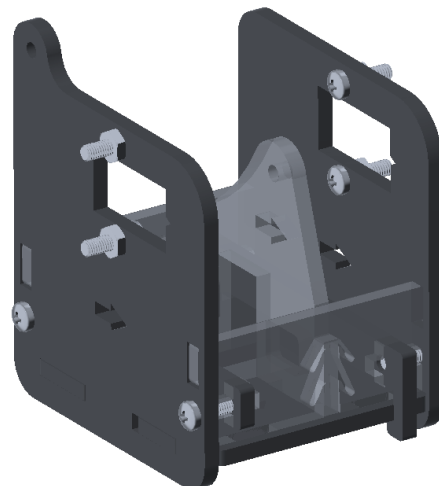


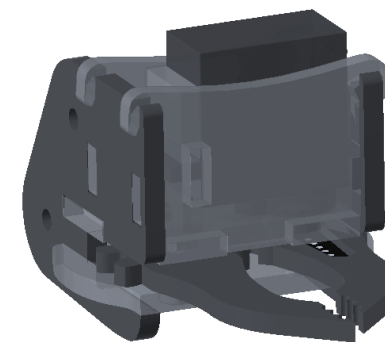
ROBOT CÁNҺ TAY



PHẦN CÁNҺ TAY



PHẦN VAI



ĐẦU GẮP



TẤM SỐ 1



TẤM SỐ 14

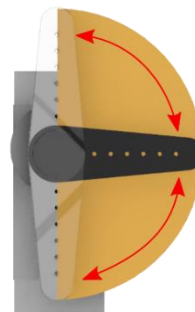
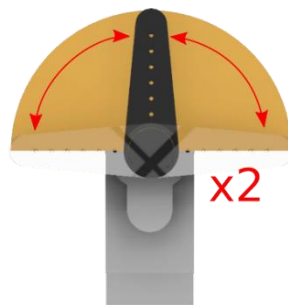


2 TẤM SỐ 22

DANH SÁCH CÁC CHI TIẾT MICA CỦA ROBOT ARM

Servo khớp trái và phải:

- Loại cánh: Cánh nhỏ
- Lắp cánh như hình.
- Góc cài đặt ban đầu cho servo: 90 độ

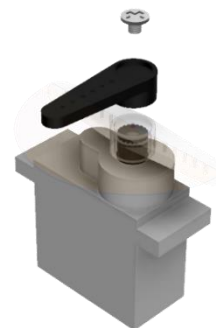
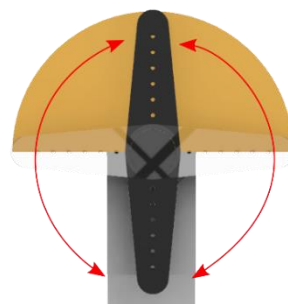


Servo đầu gấp:

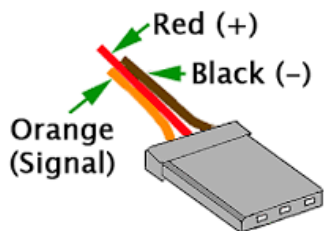
- Loại cánh: Cánh nhỏ
- Lắp cánh như hình.
- Góc cài đặt ban đầu cho servo: 90 độ

Servo khớp giữa:

- Loại cánh: Cánh lớn
- Lắp cánh như hình.
- Góc cài đặt ban đầu cho servo: 90 độ



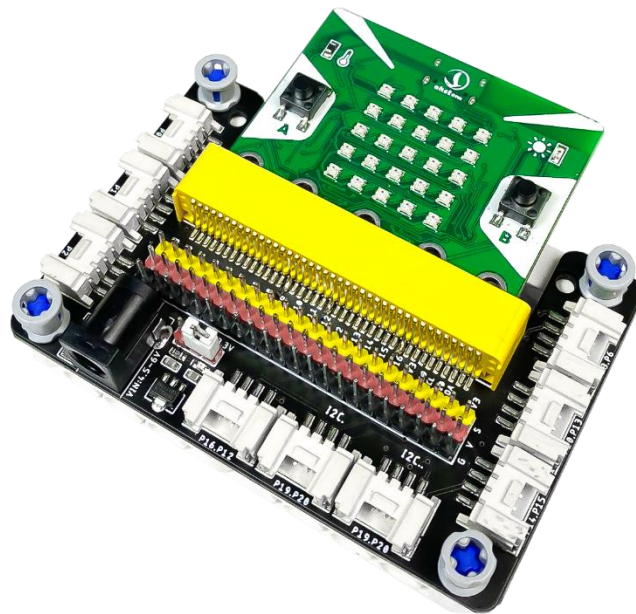
JR



Servo SG90 có 3 dây tín hiệu như sau:

1. Dây nâu: nguồn âm (GND)
2. Dây đỏ: nguồn dương (3.3-6V DC)
3. Dây cam: tín hiệu điều khiển.

CÂN CHỈNH VÀ LẮP SERVO ĐÚNG CÁCH



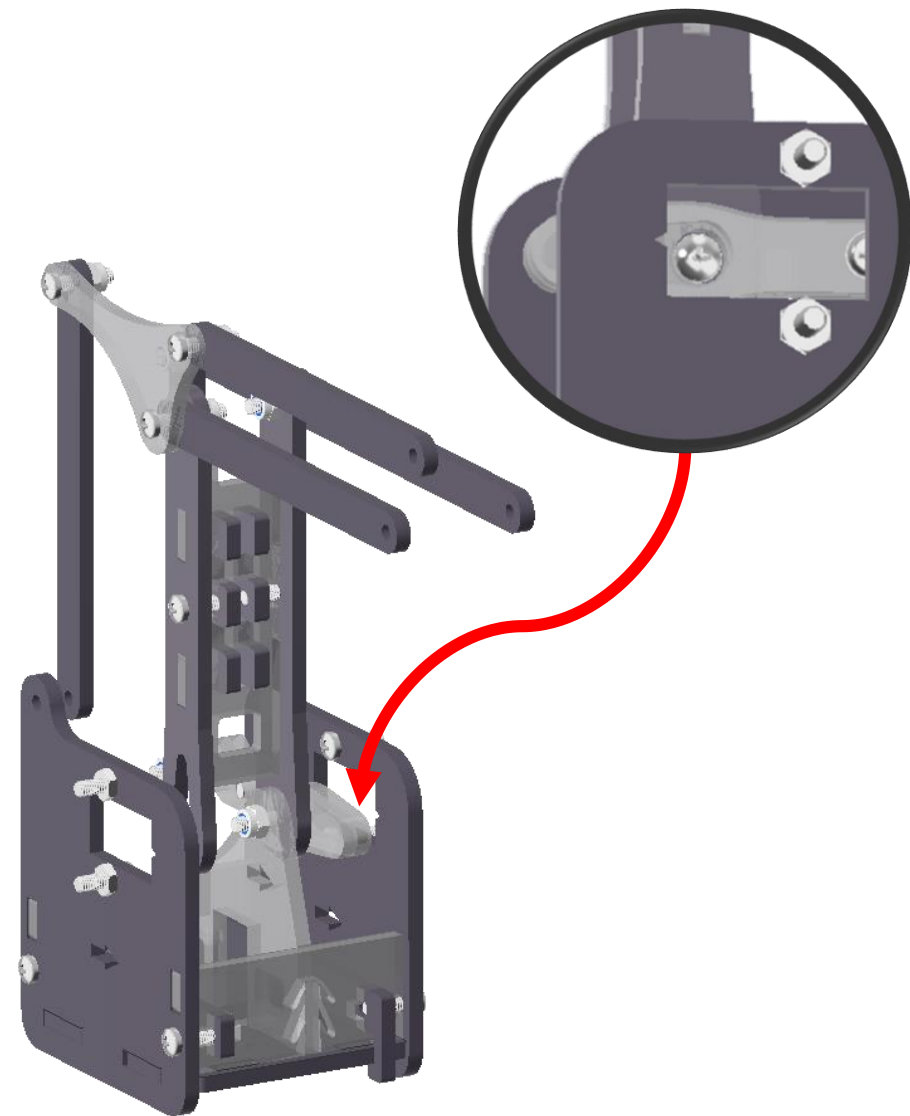
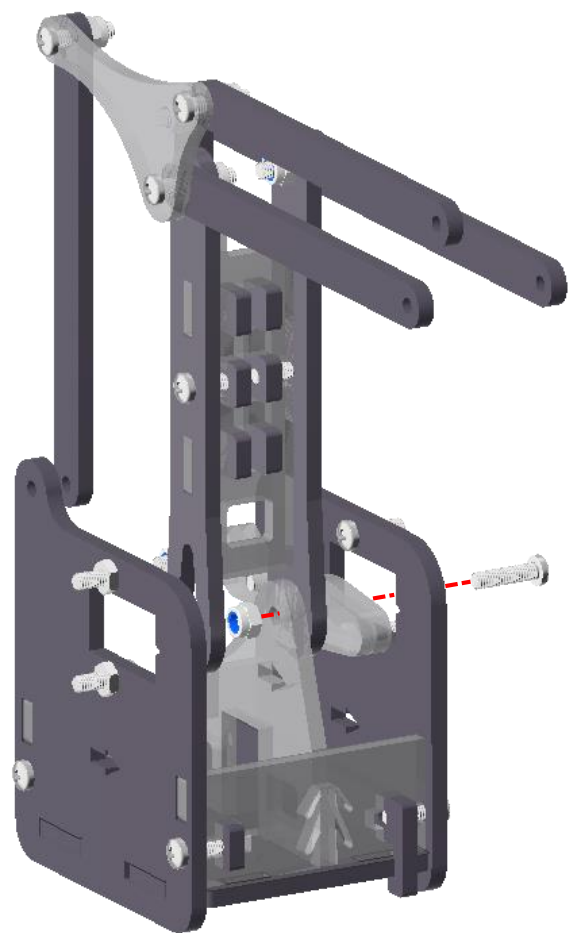
CÂN CHỈNH LẠI GÓC MẶC ĐỊNH CHO SERVO

Bước 1: Cắm dây tín hiệu của Động cơ Servo vào các cổng P8, P9, P10, P11 của mạch mạch điều khiển như hình. Tránh cắm ngược dây.

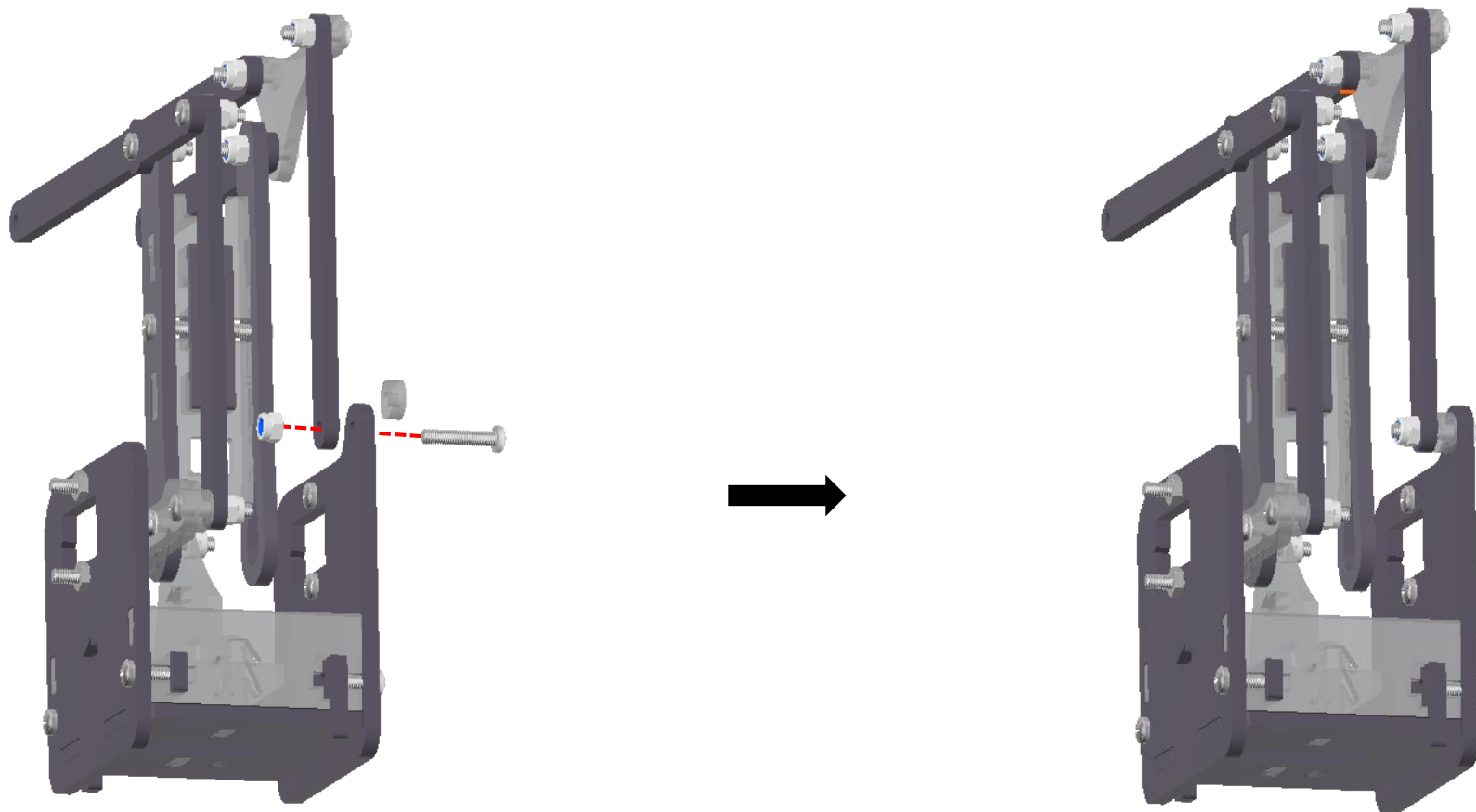
Bước 2: Lắp cáp nguồn cấp từ USB vào Grove shield. Cắm Yolo:Bit vào Grove Shield.

Bước 3: Truy cập app Ohstem > Chọn Yolo:Bit > Tải thư viện ARMBOT > RESET Yolo:Bit

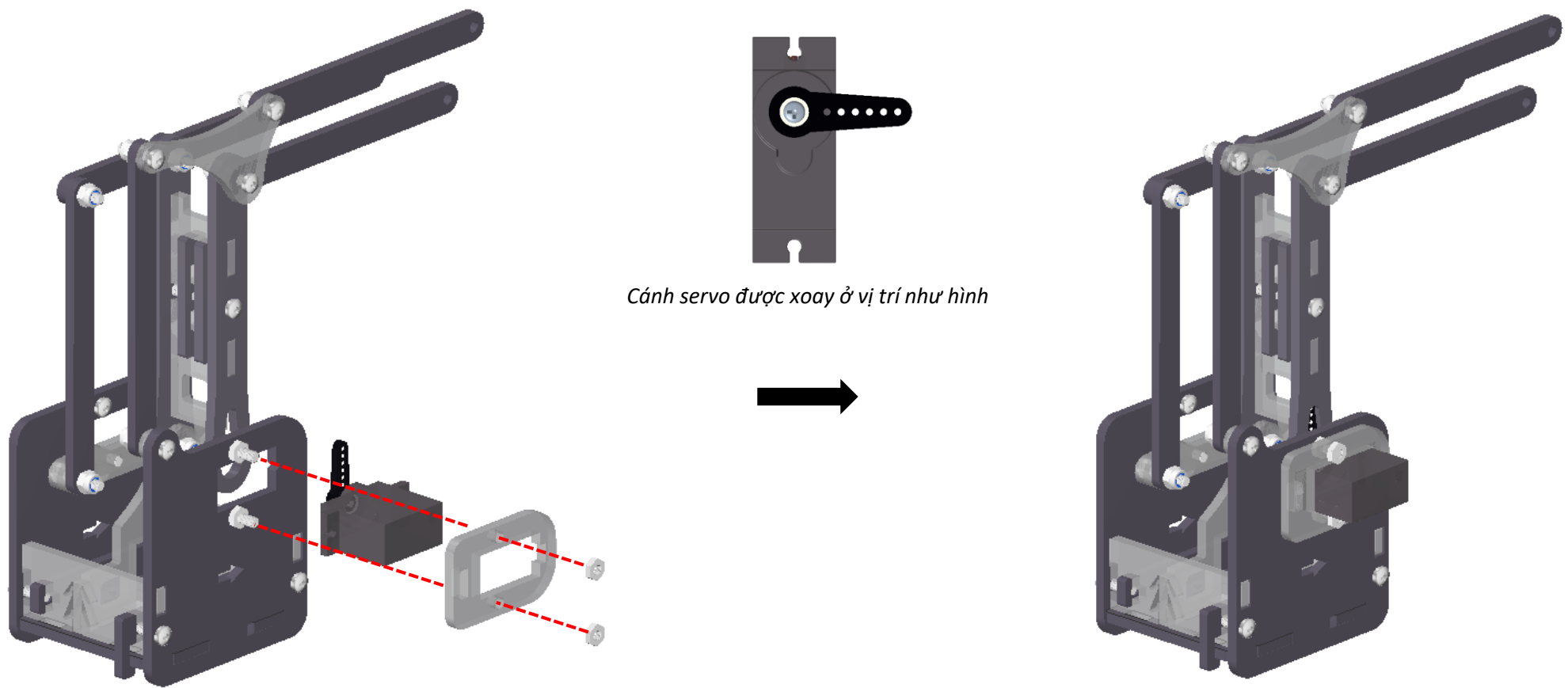
Bước : Tháo dây tín hiệu servo. Tắt nguồn và rút dây servo và tiến hành lắp ráp các bước sau.



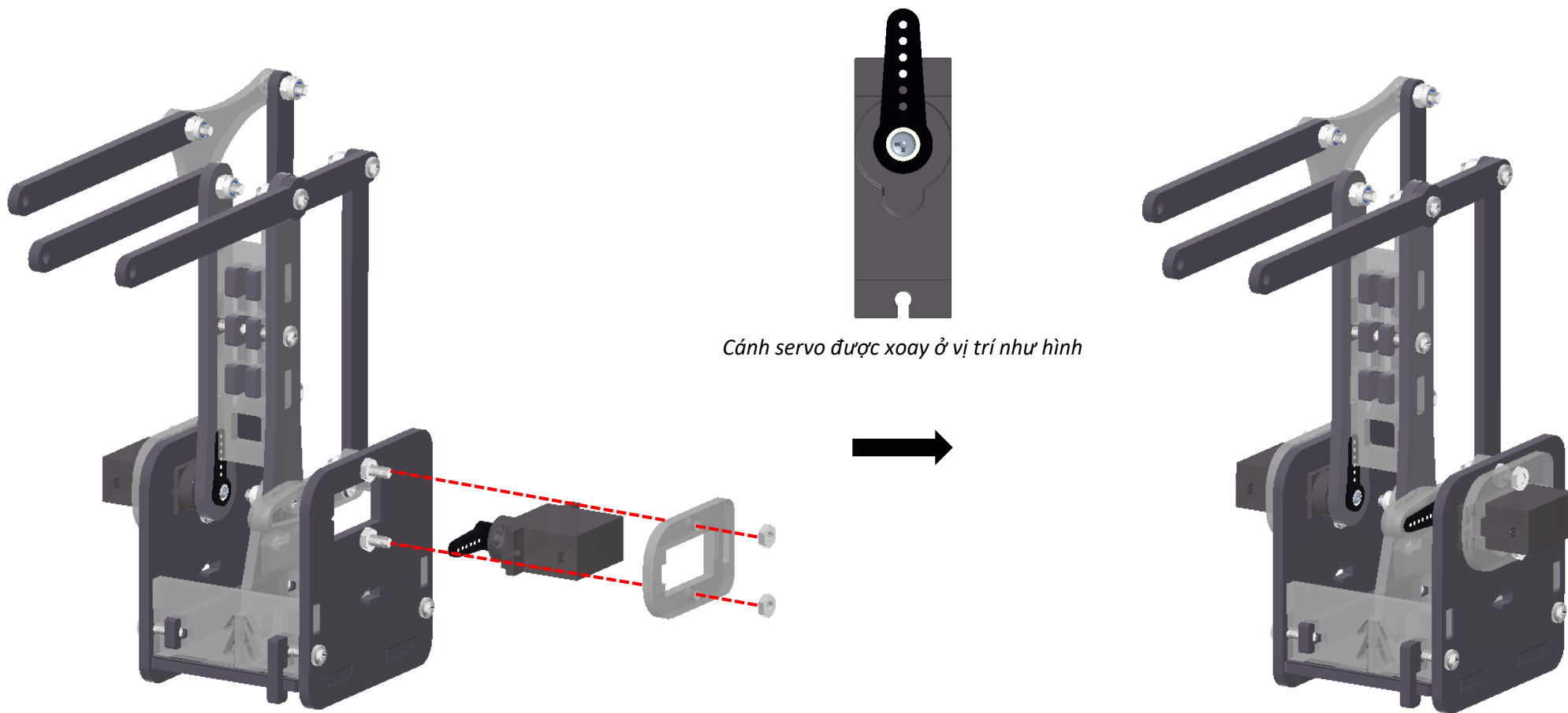
BU LÔNG M3-16 + ĐAI ỐC CHỐNG THÁO M3



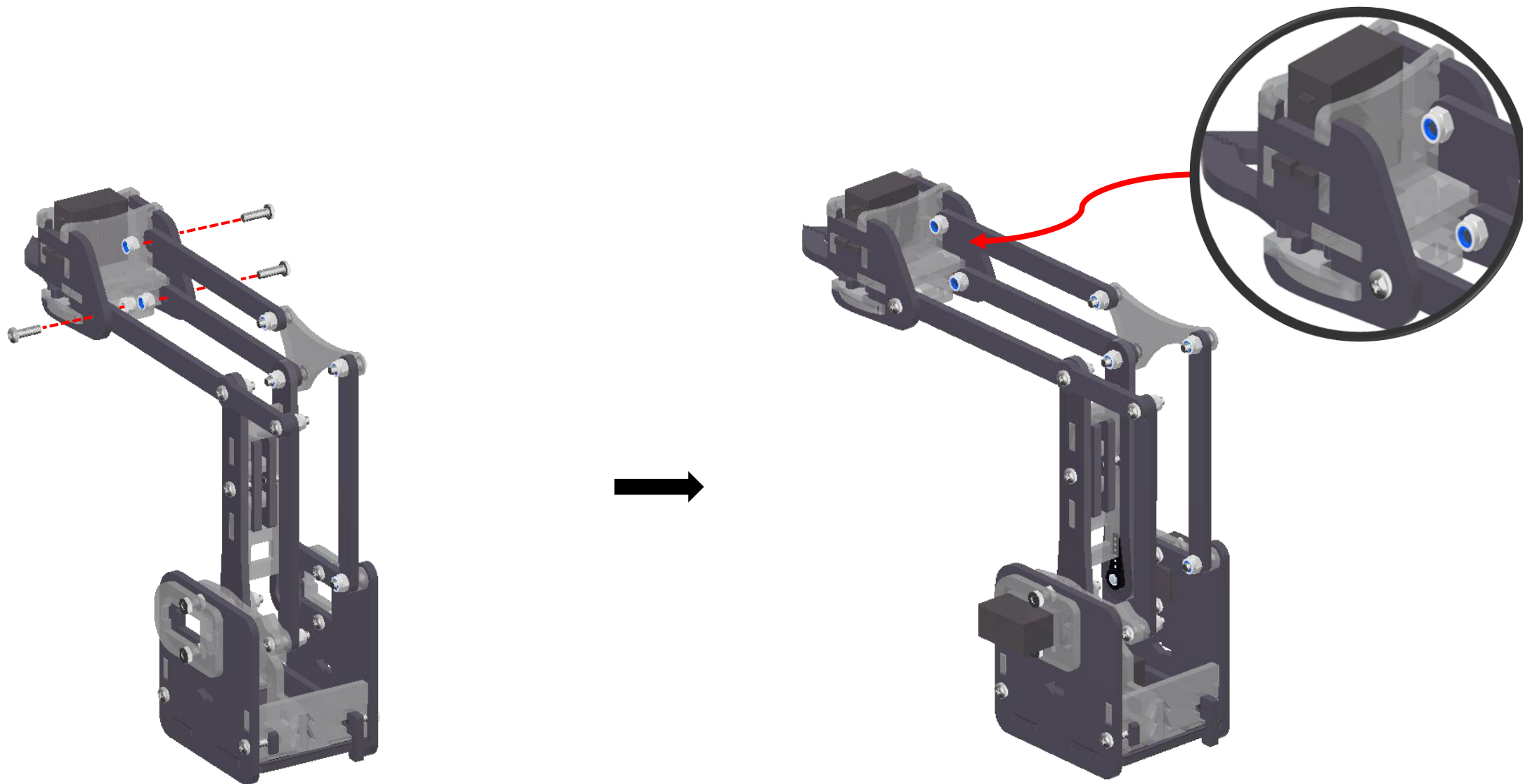
BU LÔNG M3-16 + ĐỆM MICA M3 + ĐAI ỐC CHỐNG THÁO M3



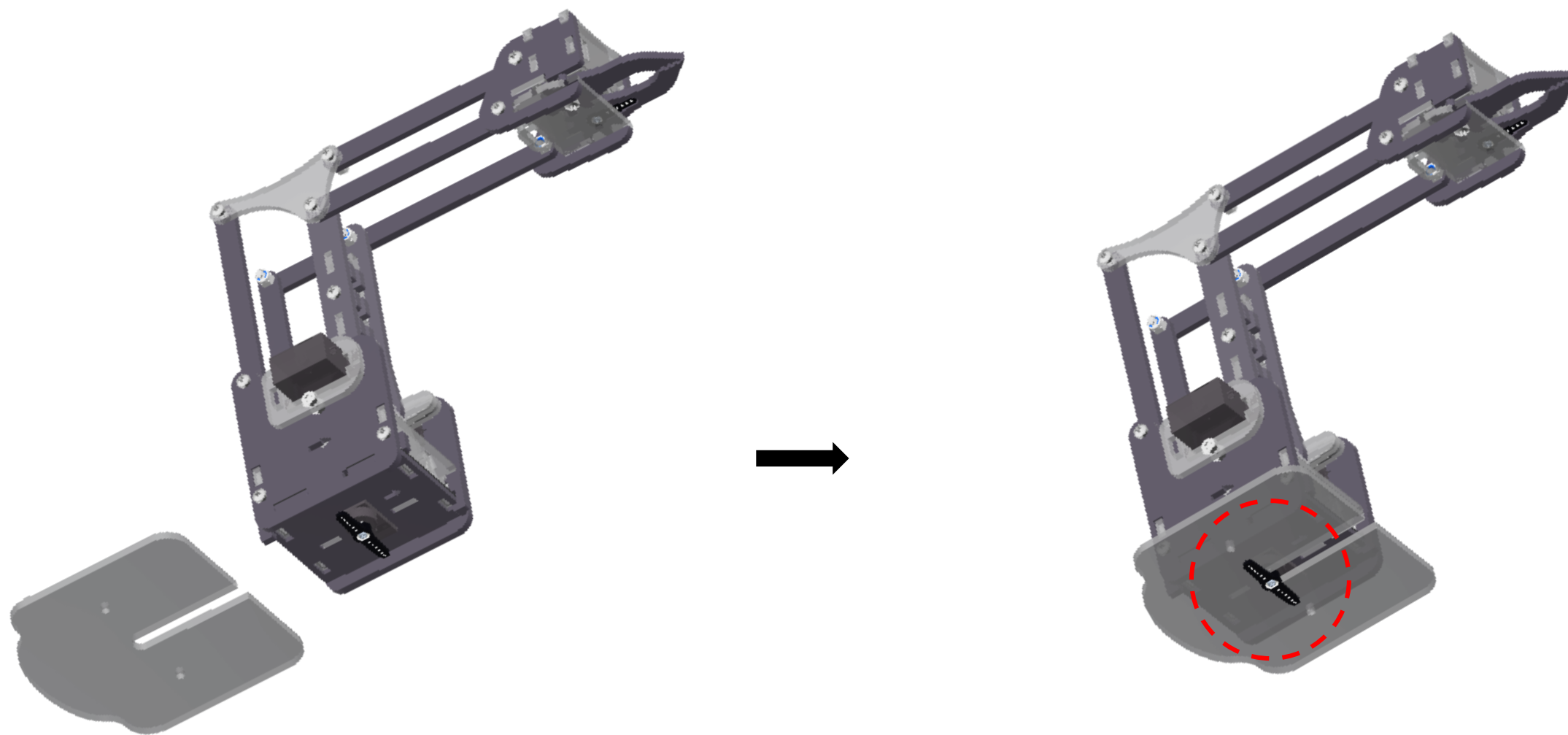
SERVO KHỚP BÊN PHẢI + TẤM 22 + 2 ĐAI ỐC M3



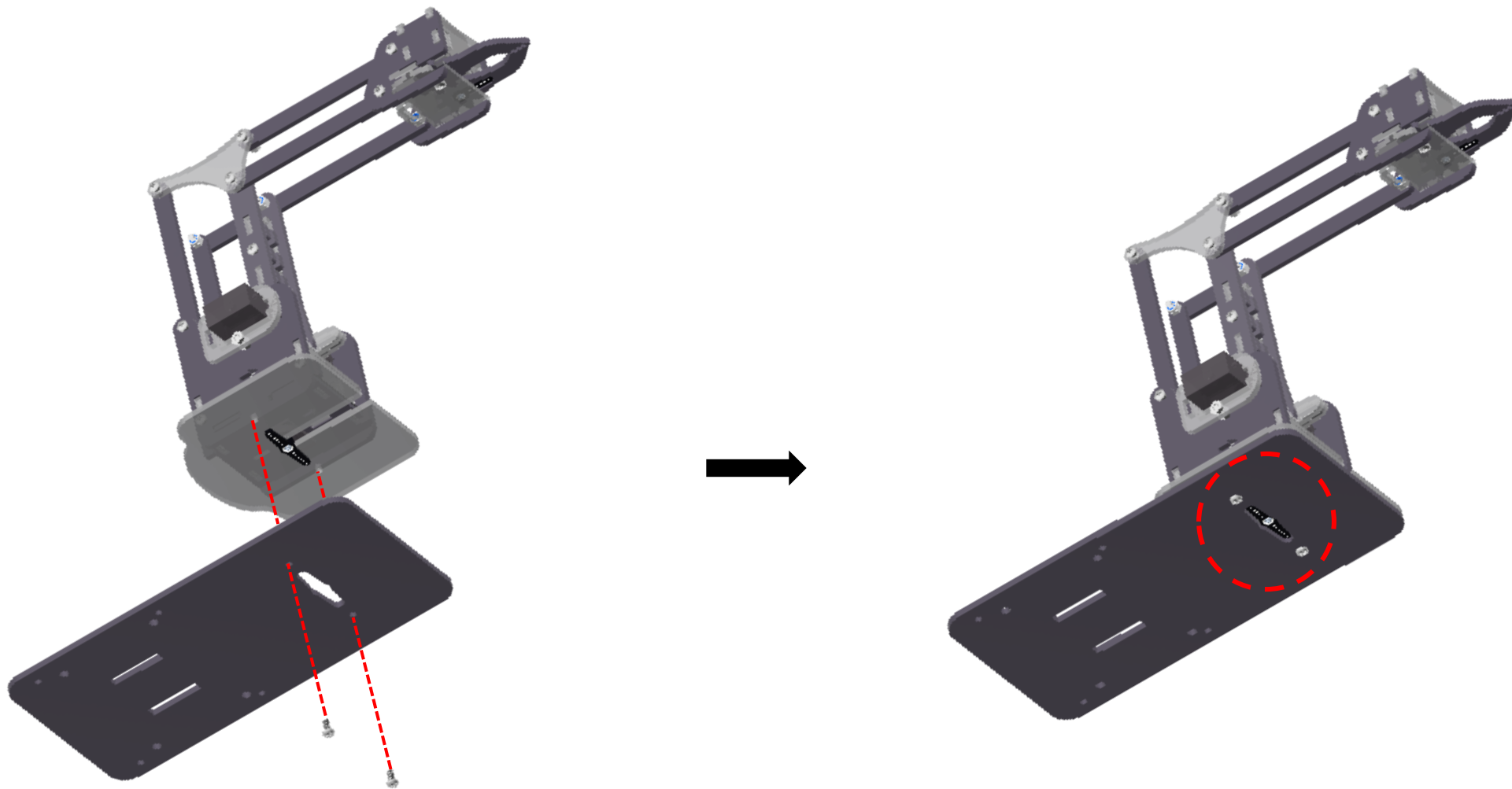
SERVO KHỚP BÊN TRÁI + TẤM 22 + 2 ĐAI ỐC M3



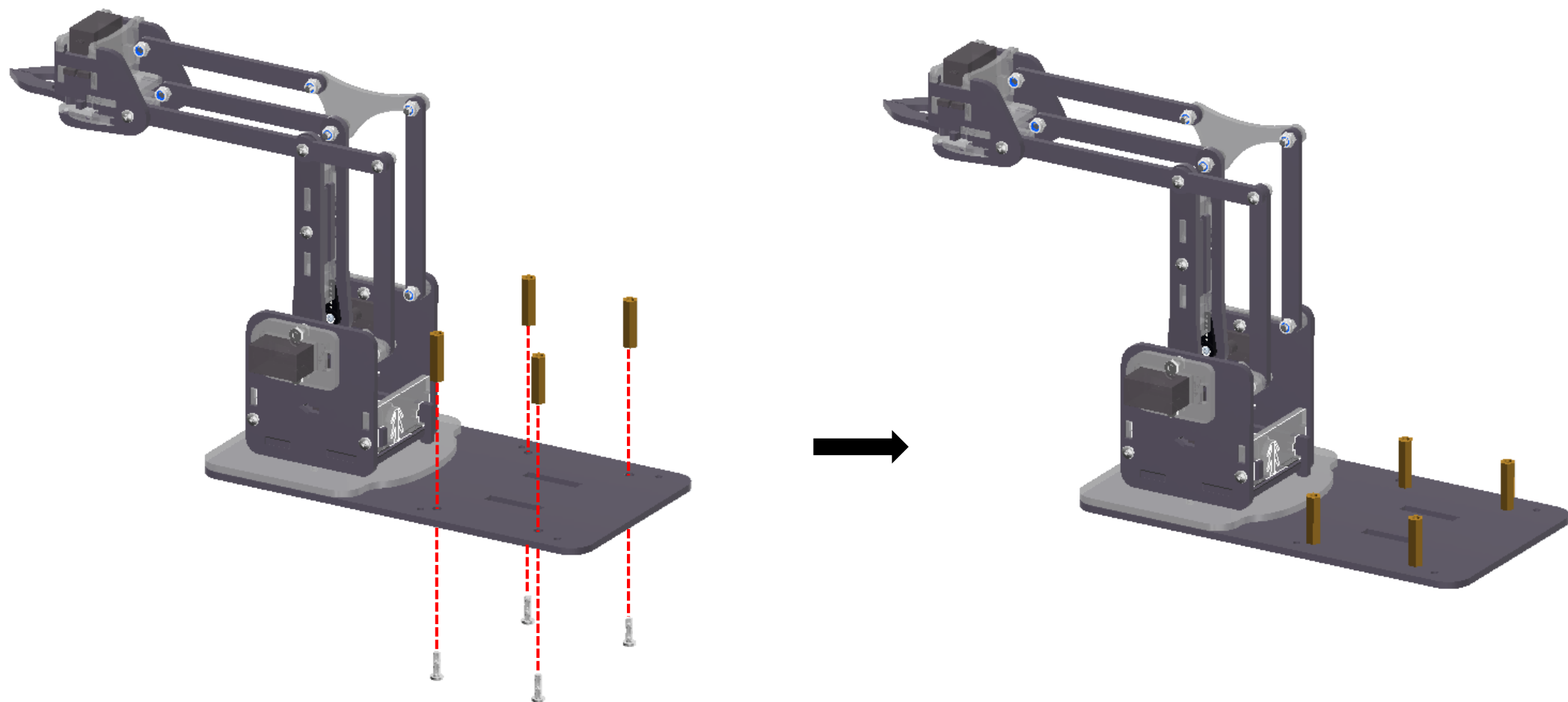
3 BU LÔNG M3-12 + ĐAI ỐC CHỐNG THÁO M3



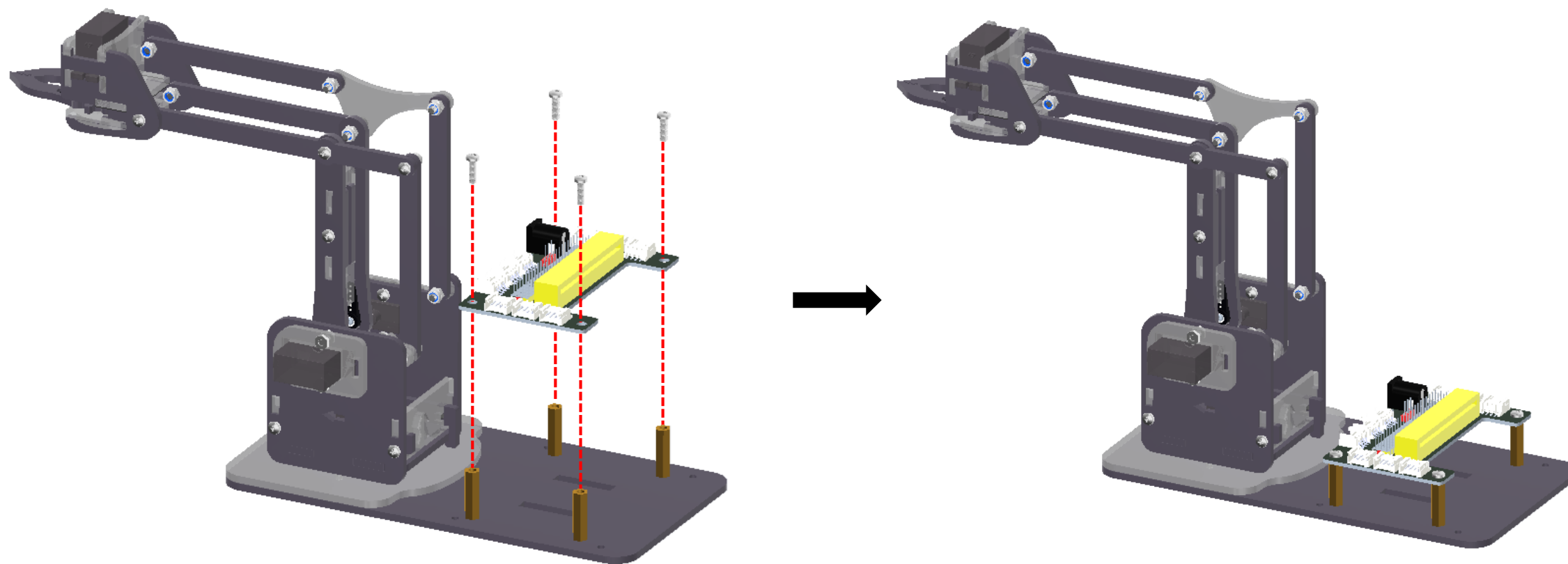
TẤM 14 + KHỐI VỪA LẮP



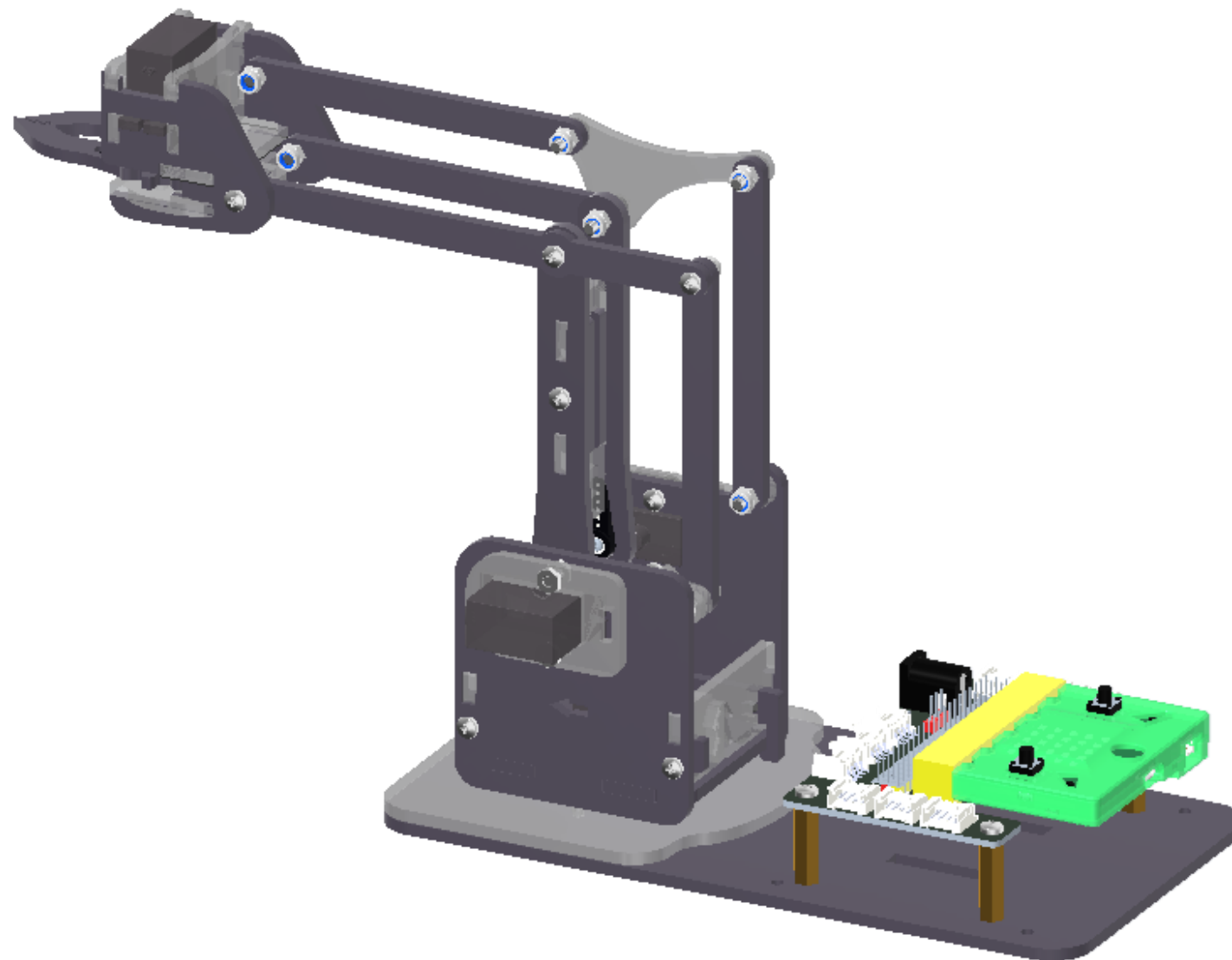
TẤM 1 + BU LÔNG M3-6 + KHỐI VỪA LẮP
(Chú ý vị trí của cánh servo)



4 TRỤ ĐỒNG 10MM + 4 BU LÔNG M3-6



MẠCH MỞ RỘNG YOLO:BIT + 4 BU LÔNG M3-6



LẮP MÁY TÍNH LẬP TRÌNH YOLOBIT VÀO ROBOT