

Explanation of assembly steps:

Step 1 - Put the base on the surface.

Step 2 - Put Waist on Base with Joint.

Step 3 - We assembly Arm01 with a Joint Operation with Waist vertically at an angle of 90° .

Step 4 - We also put Arm02 with a Joint Operation with Arm01 vertically at an angle of 90° .

Step 5 - Finally, put the Gripper with a Joint Operation with Arm02 vertically at an angle of 75° .

شرح خطوات التجميع:

الخطوة 1 - ضع base على السطح.

الخطوة 2 - نضع Waist على Base بعملية Joint.

الخطوة 3 - نقوم بتجميع Arm01 من خلال عملية Joint مع Waist عمودياً بزاوية 90° درجة.

الخطوة 4 - نقوم أيضاً بتجميع Arm02 من خلال عملية Joint مع Arm01 عمودياً بزاوية 90° درجة.

الخطوة 5 - أخيراً، ضع Gripper من خلال عملية Joint مع Arm02 عمودياً بزاوية 75° درجة.