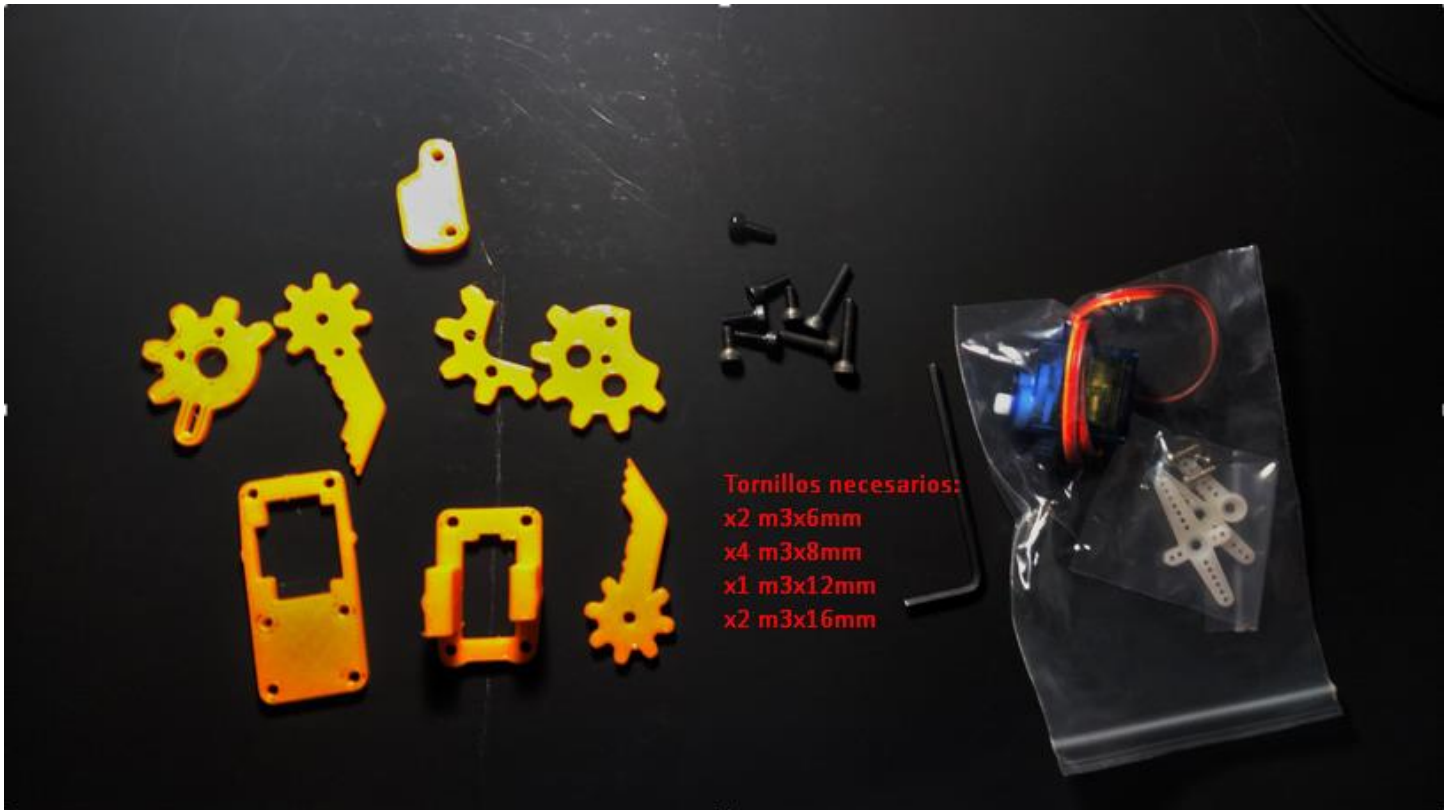


Antes de comenzar con el armado del gripper debemos de tener las piezas mostradas en la siguiente imagen:



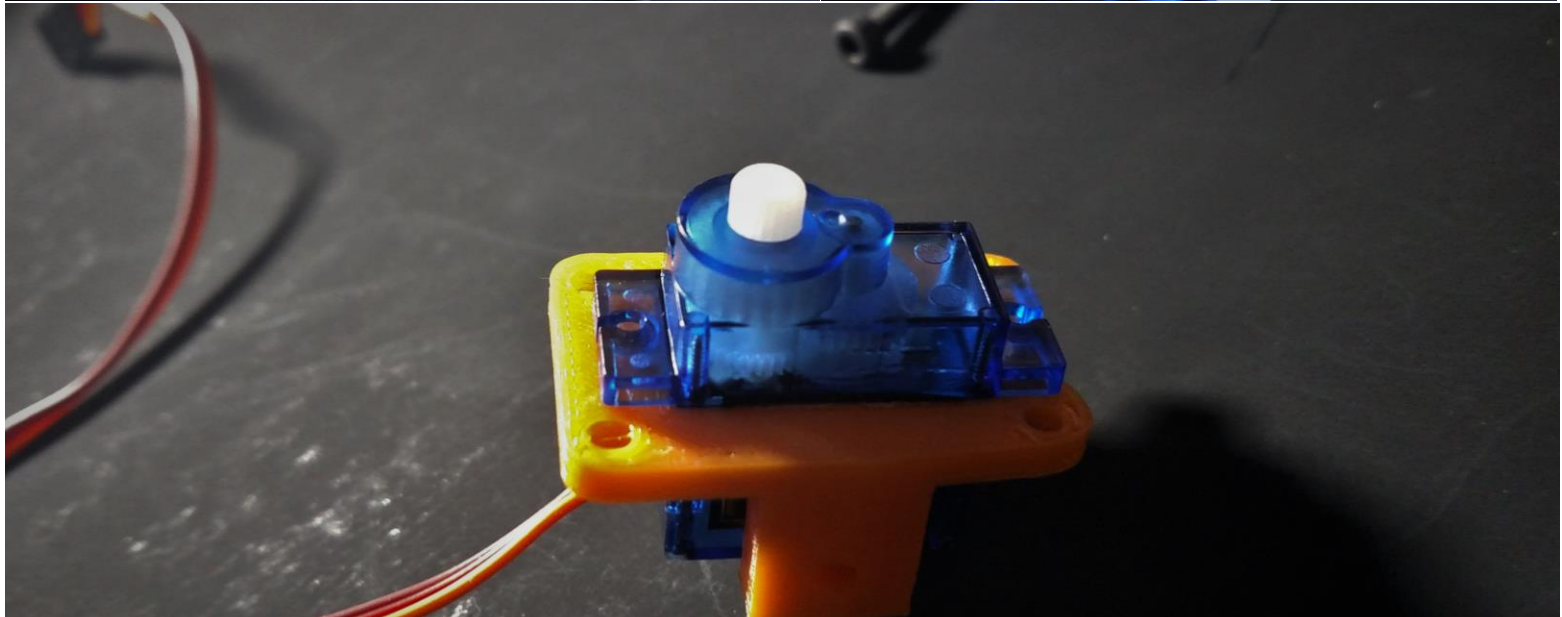
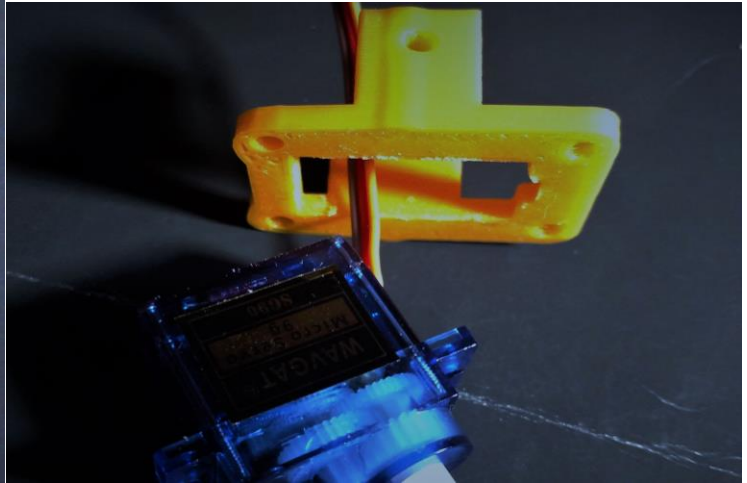
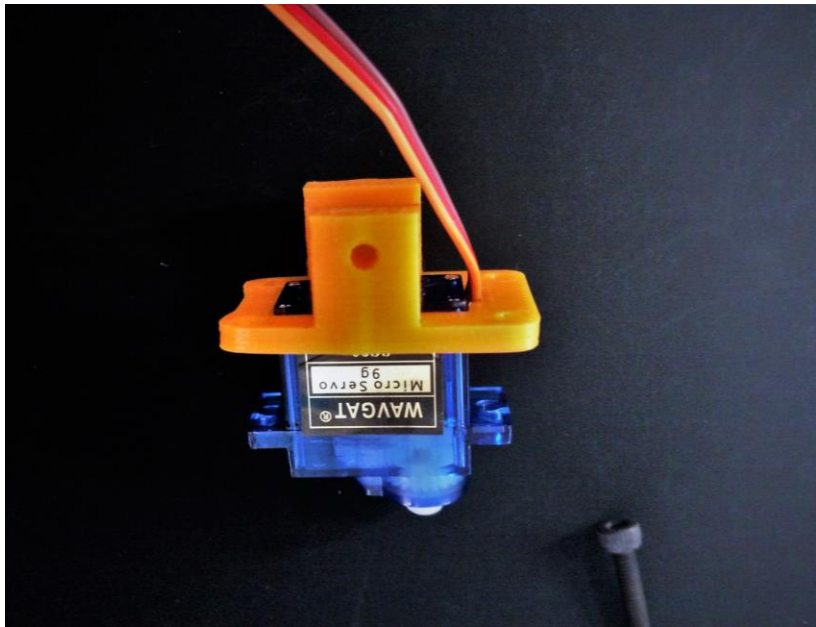
**Tornillos necesarios:**  
x2 m3x6mm  
x4 m3x8mm  
x1 m3x12mm  
x2 m3x16mm

El primer paso que puede ser el más importante es el siguiente:

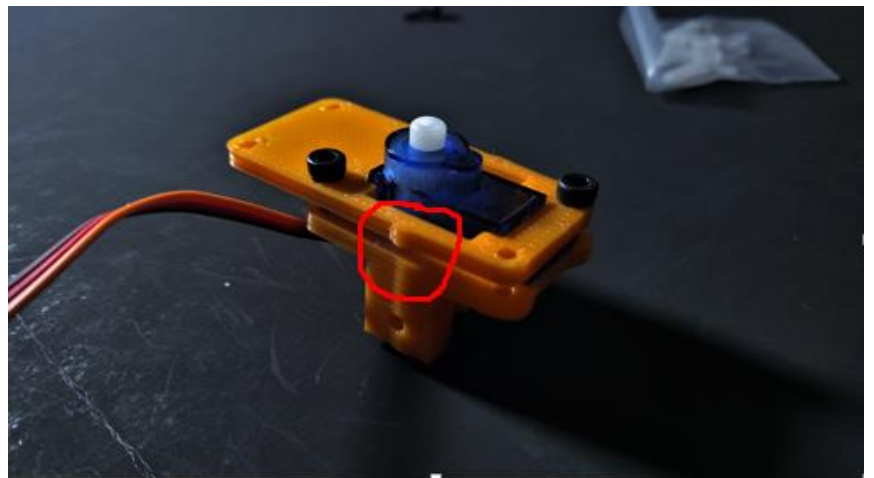
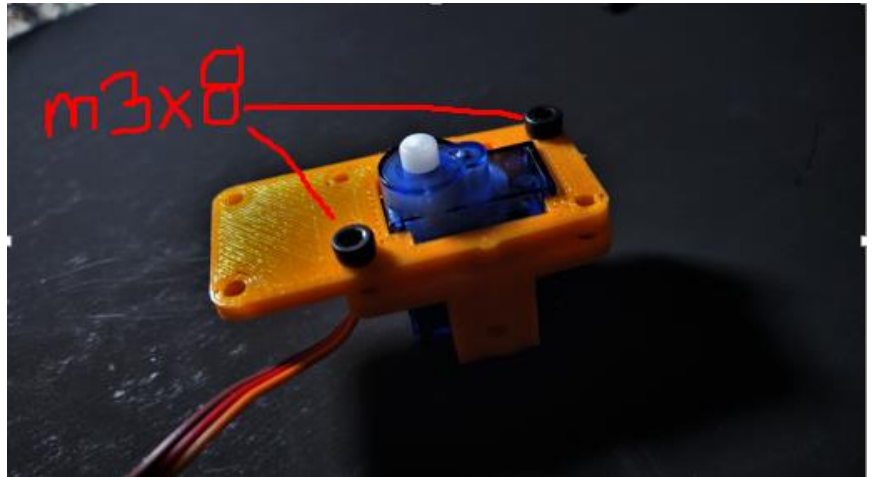
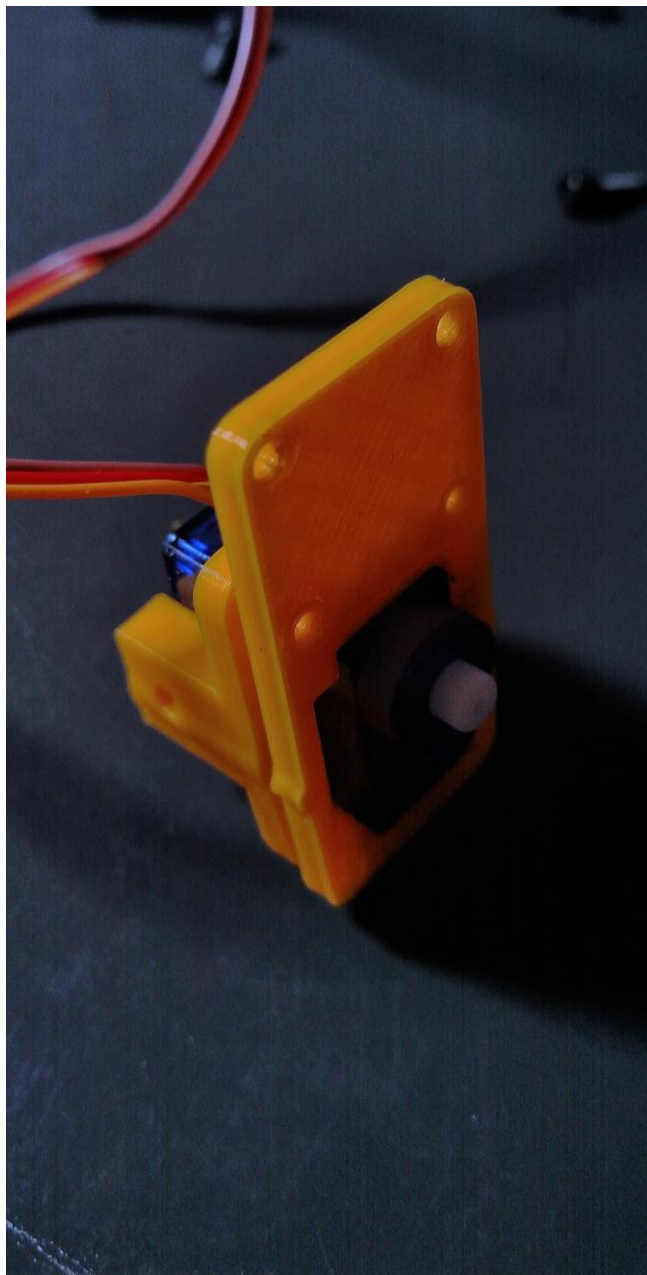


Debemos asegurarnos que los tornillos entren correctamente en todos los orificios de las piezas, para esto puede tomar cualquier tornillo, la llave allen e introducirlo en los orificios de cada pieza como si estuviera atornillando, en algunas

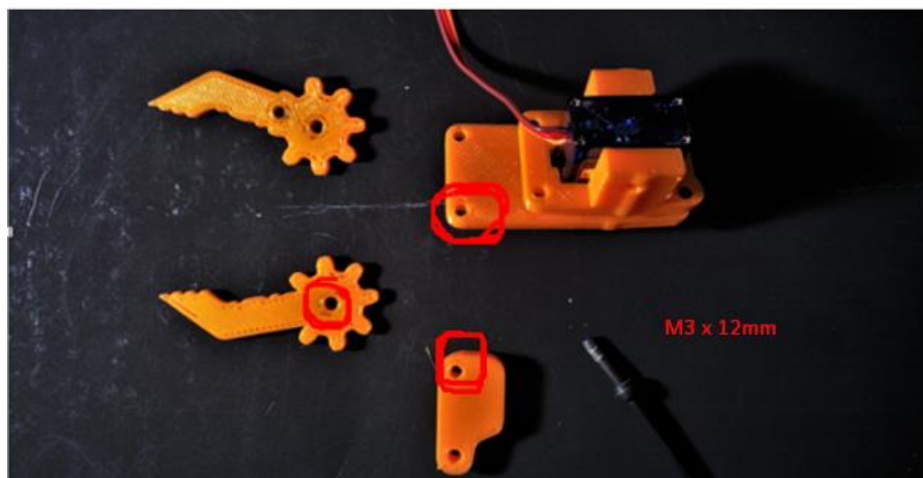
piezas puede que cueste un poco, en ese caso debemos de repetirlo varias veces de modo que el tornillo pueda girar sin



El siguiente paso es montar el motor en el bracket, dependiendo del motor que use puede que tenga que lijar un poco la pieza para que su motor entre bien, si intenta meter el motor con fuerza y no entra recomendamos lijar un poco e intentar nuevamente para no fracturar la pieza, es normal que con los motores sg90 entre con un poco de presión.



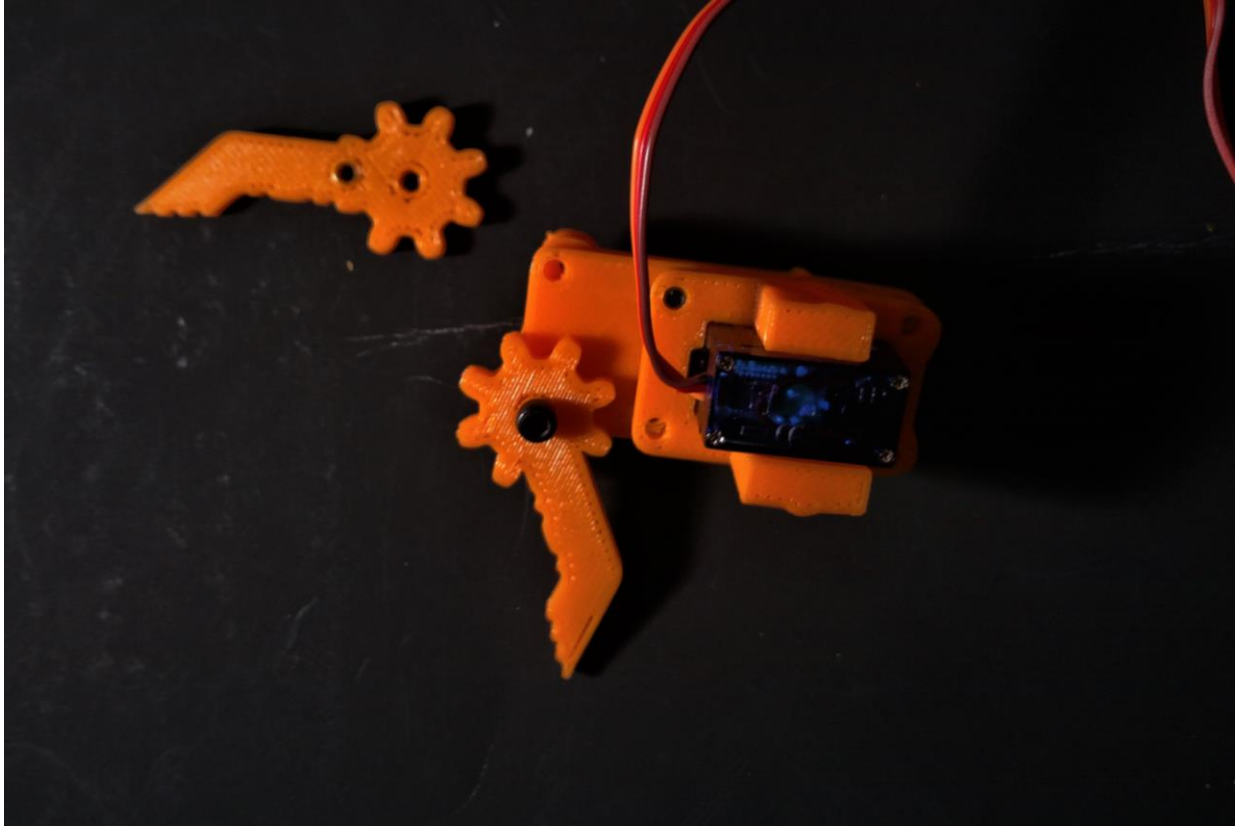
El siguiente paso mostrado en estas imágenes es atornillar el otro sujetador, para saber si esta boca abajo debe guiarse con la ranura y el sobresaliente. Para el armado, si está usando servos con engranes de plástico con 2 tornillos en los extremos es suficiente para que funcione bien.



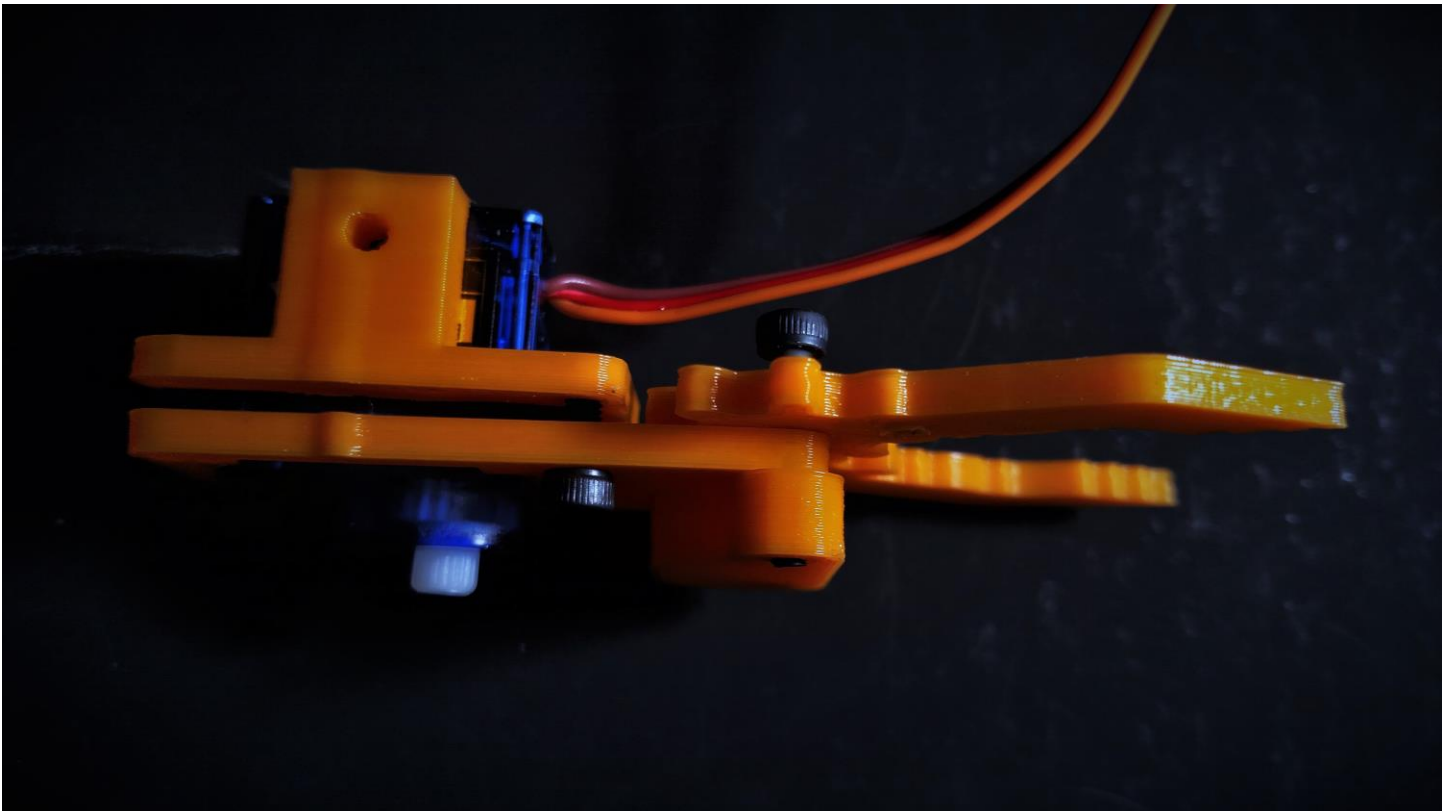
Ahora se atornillaran las pinzas al bracket, se recomienda comenzar con la del lado izquierdo, marcado en la imagen.

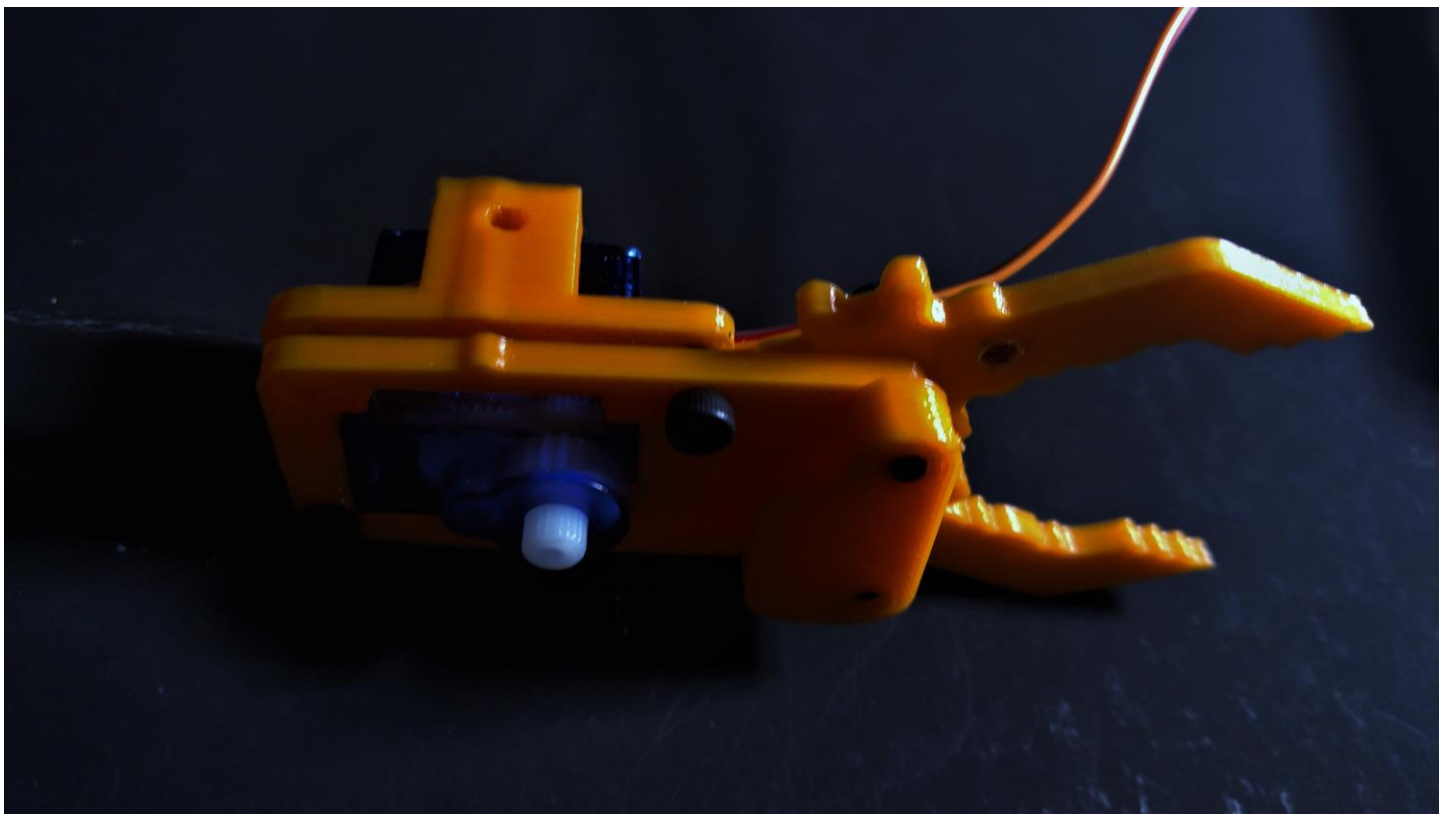


El resultado debe ser como el de la siguiente imagen:



Al atornillar el lado derecho con un tornillo **m3 x16mm**, al llegar al lado del motor debe de dejarlo sobresalir un poco como en las siguientes imágenes:





Lo siguiente es unir las piezas que se acoplaran al servomotor mediante 2 tornillos **m3 x 6mm**



El resultado debe ser como el de las siguientes 2 imágenes, verifique que los haya ensamblado correctamente y no debe haber espacio entre ambas piezas.







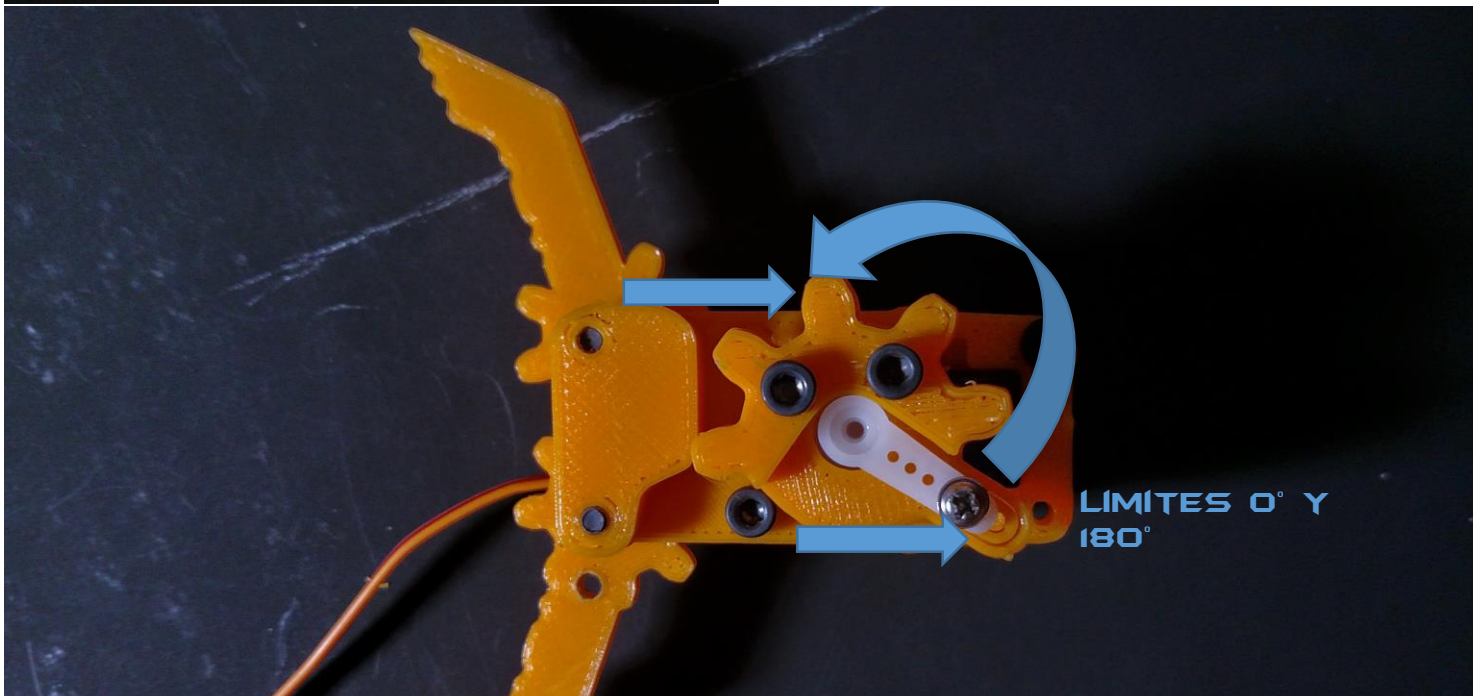
El siguiente paso consiste en atornillar el acoplador del motor con las piezas impresas, tal como se ve en la imagen a la izquierda de este texto.

Una vez hecho esto el siguiente paso es más importante ya que deberemos encontrar los límites del motor, para esto puede moverlo manualmente con ayuda de otro acople.

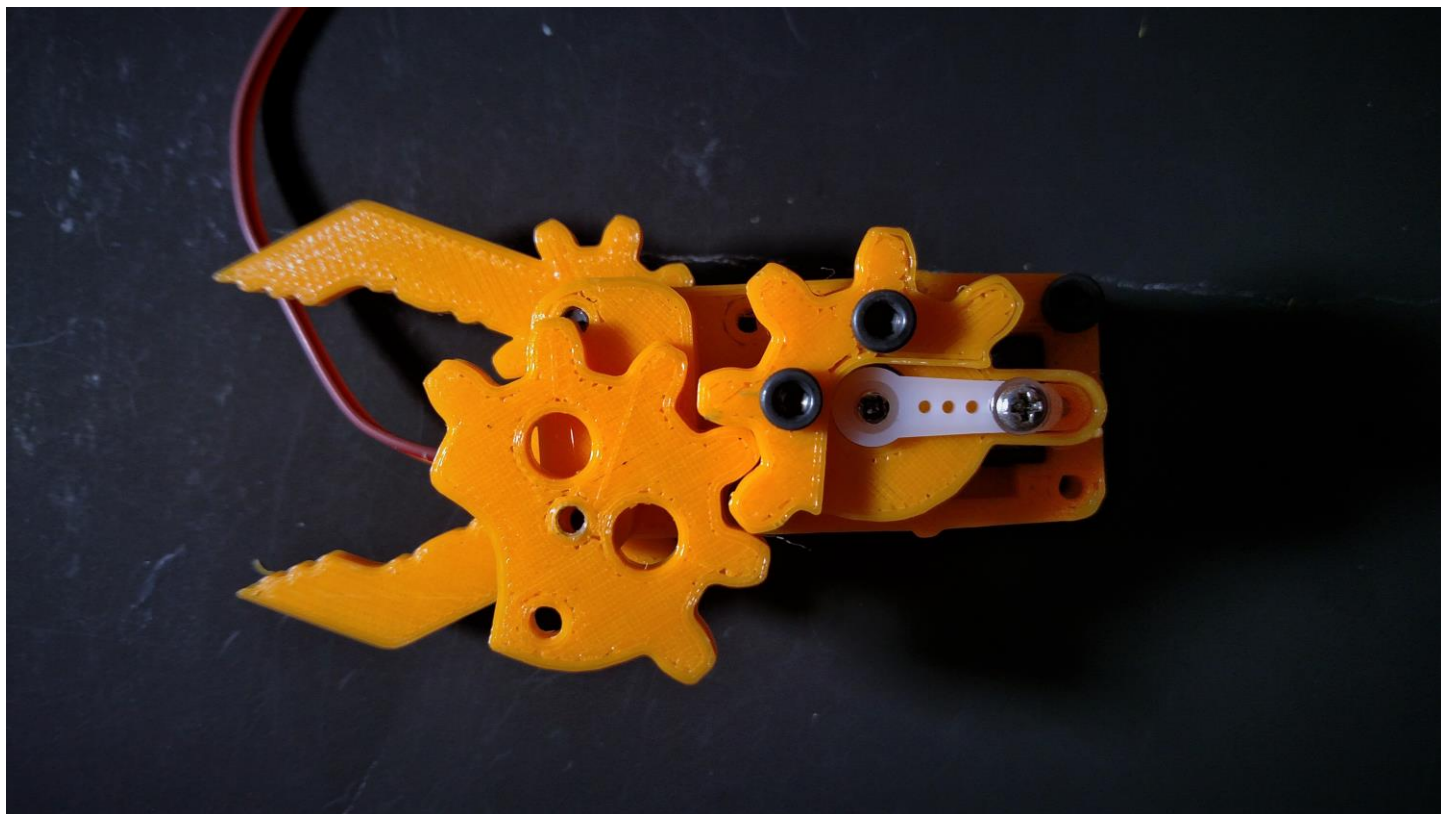
Si su motor se presenta algo duro y le aplica demasiada fuerza los engranes de su motor se barrerán y no funcionara correctamente.

La mejor manera es moverlo mediante un circuito, cualquiera de los ejemplos que le proporcionamos es válido para realizar esta prueba.

Una vez encontrado los limites se colocara el acople al servo en el límite inferior, justo como en la imagen debajo de este texto, luego debe fijarlo con el tornillo pequeño al centro del acople.



Lo siguiente será sincronizar los engranes con el giro de las pinzas para eso debe de posicionar el servo y el otro engrane como en la siguiente imagen:



En este paso debe de aplicar algo de fuerza y a la vez atornillar la pieza engrane, después de eso puede verificar el movimiento mediante un circuito de alimentación, el movimiento debe ser fluido, de lo contrario recomendamos lijar o atornillar y desatornillar por los orificios donde exista mucha fricción.

Como último paso deberá sincronizar el engrane con la pinza mediante un tornillo **m3 x 16 mm** y el resultado final se muestra a continuación:

