

Manual de armado JetzArm V1.8 (2017)



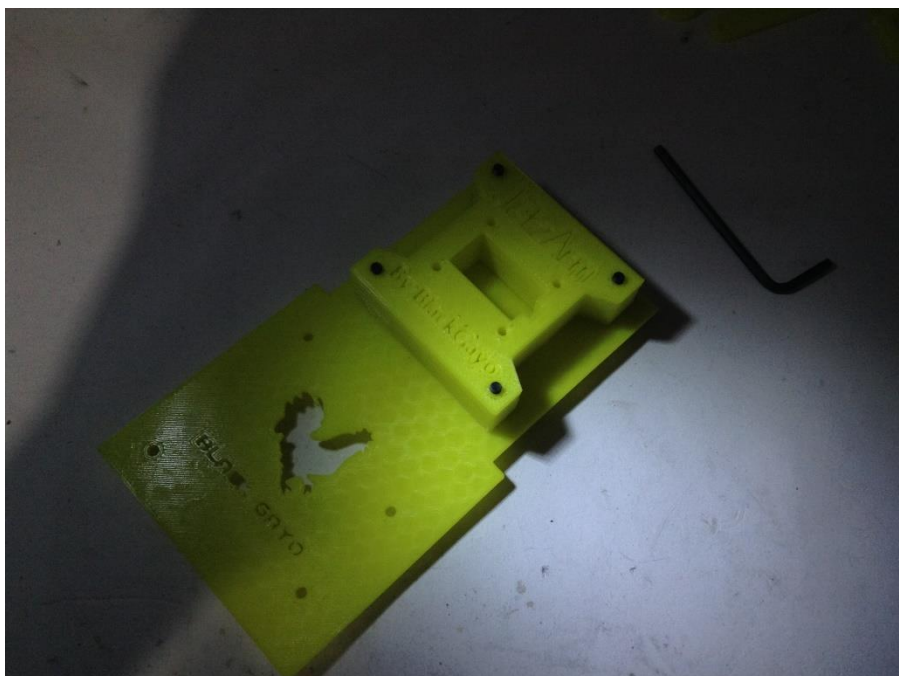
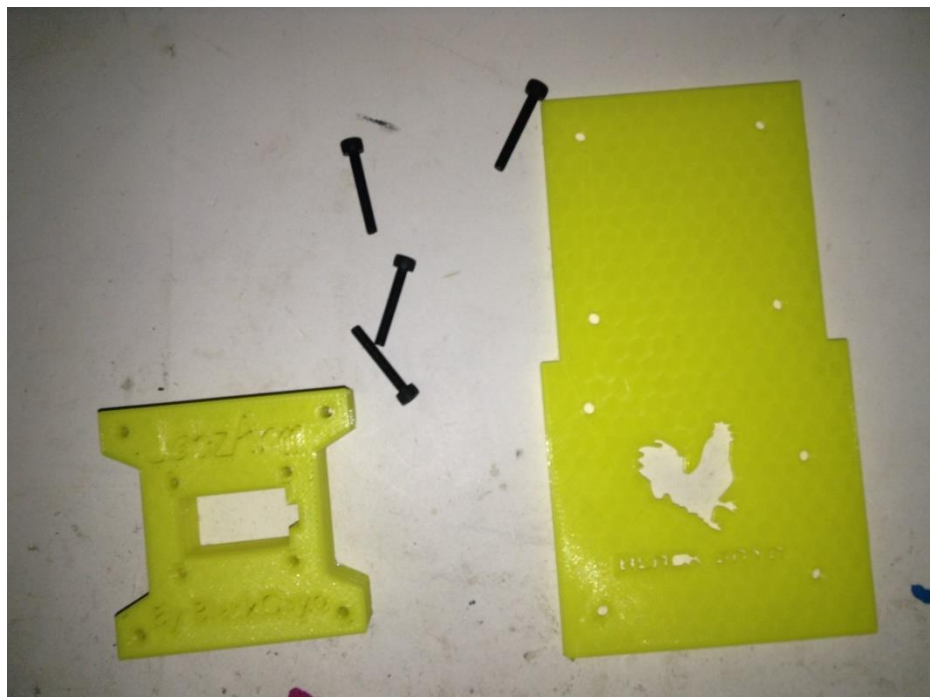
Antes de armar el JetzArm debemos de contar con todas las piezas impresas y la tornillería compuesta por:

- 4 tornillos M3 x 20 mm
- 2 tornillos M3 x 16 mm
- 6 tornillos M3 x 12 mm
- 11 tornillos M3 x 8 mm
- 2 tornillos M3 x 6 mm

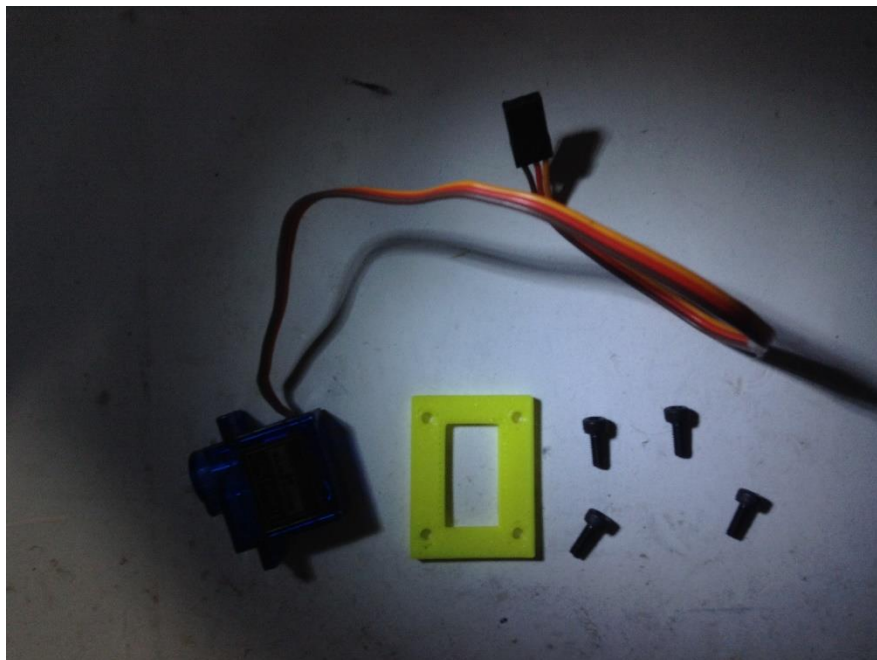


El primer paso es con la base donde tomaremos las dos piezas que se muestran a la derecha y los **4 tornillos m3 x 20 mm**.

Se unirán ambas pizas con los 4 tornillos



El resultado debe ser como el de la imagen de la izquierda.

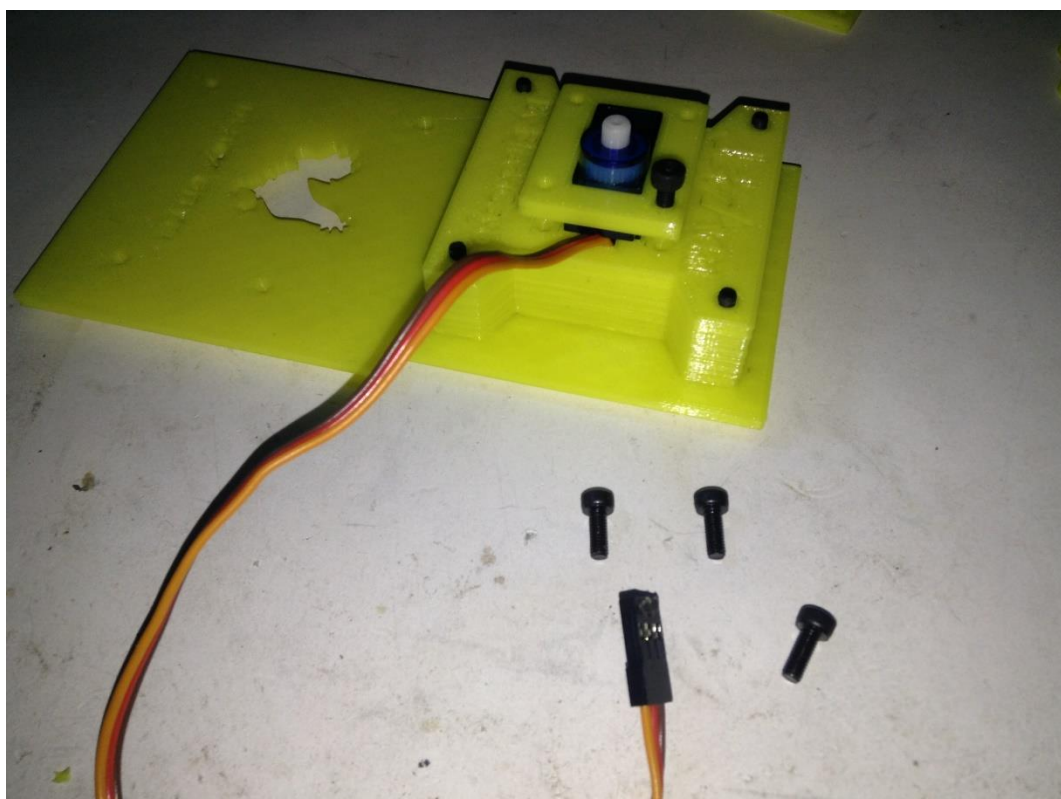


En el siguiente paso
necesitaremos:

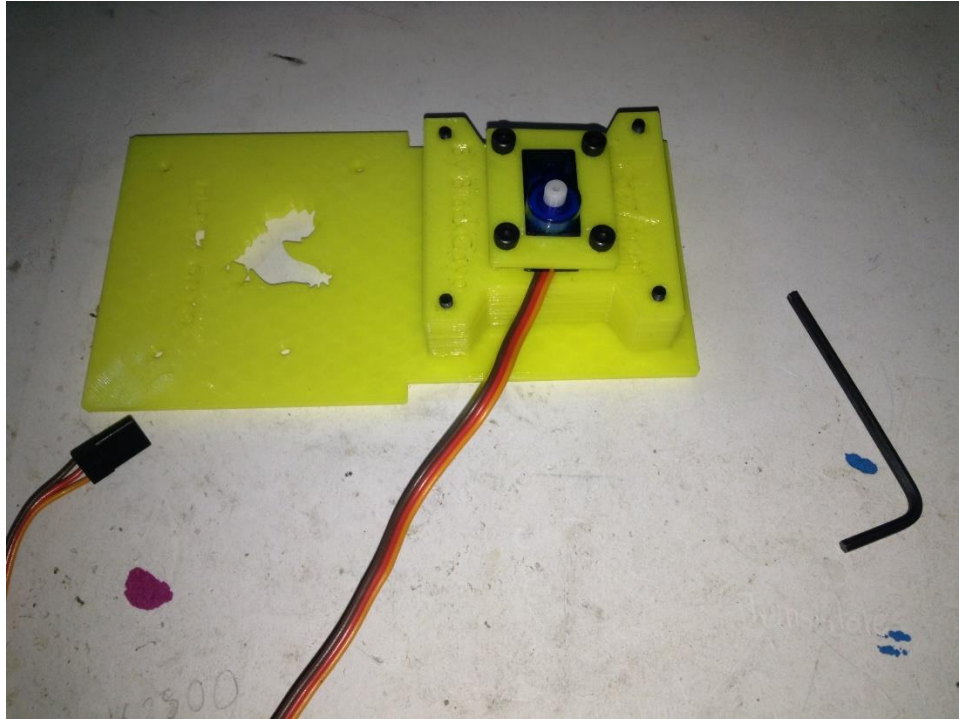
1 servo motor

4 tornillos m3 x 8 mm

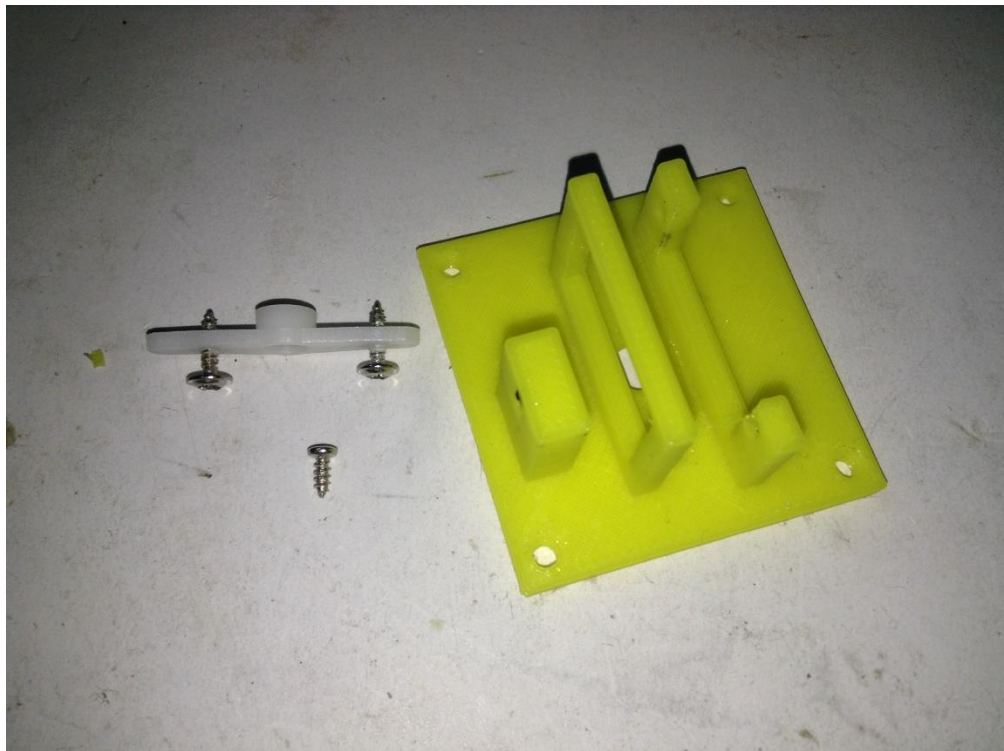
Pieza impresa mostrada en la
imagen.



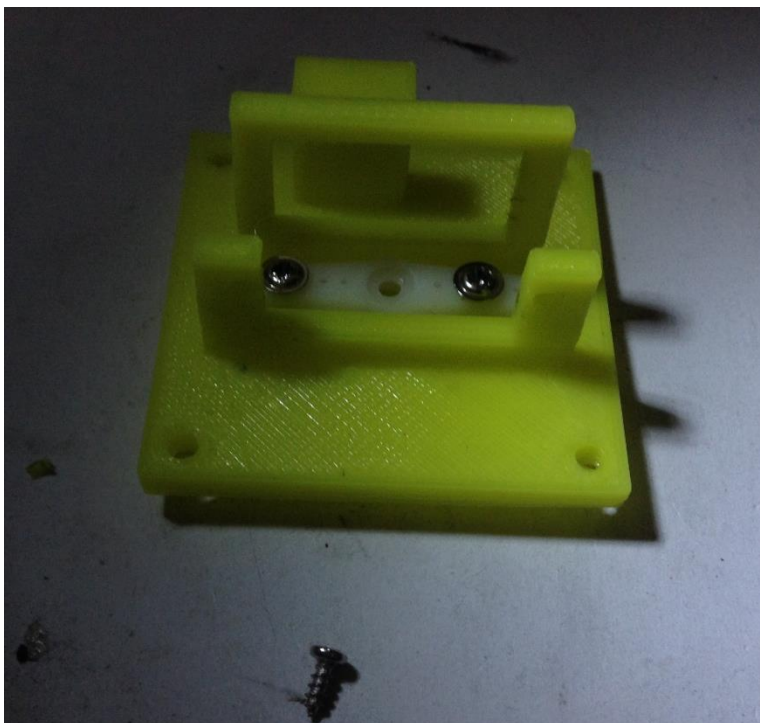
Se colocara el motor en la pieza de la base y por encima la pieza aseguradora, luego se fijara con los **4 tornillos m3 x 8mm** el resultado debe ser como en la imagen mostrada continuación.



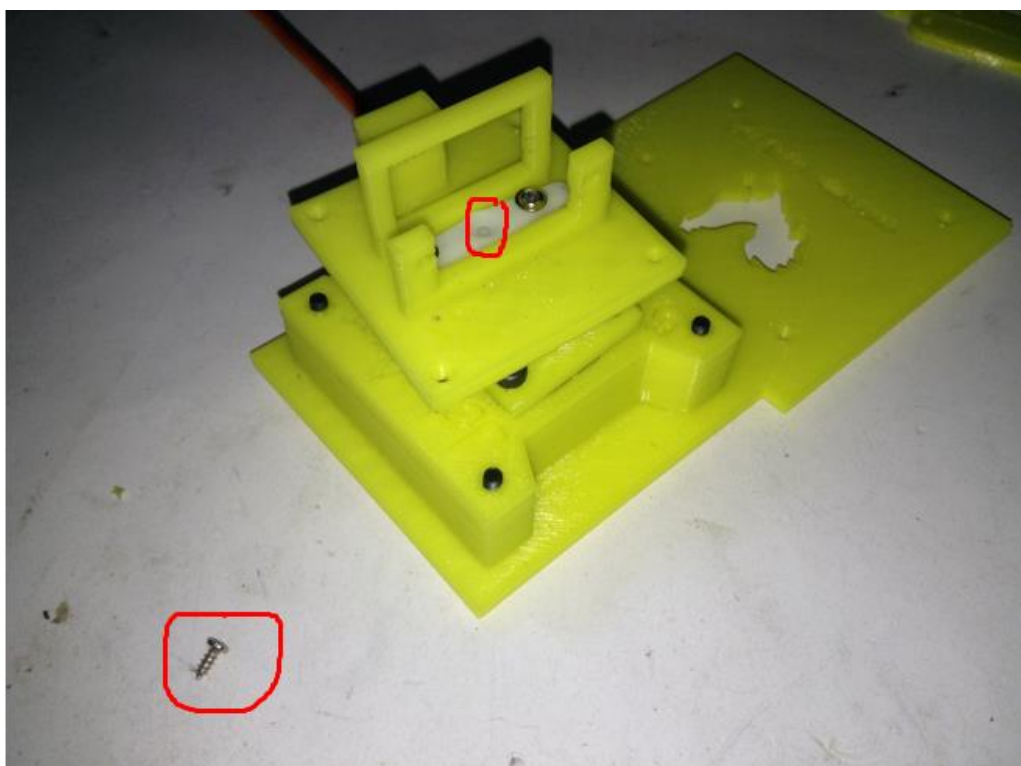
Para el siguiente paso necesitaremos los que se muestra en la siguiente imagen:



En donde la pieza acopladora y los tornillos se incluyen en los servomotores, esto se juntara con la pieza impresa a través de los tornillos y el resultado debe ser como en mostrado en la siguiente imagen.



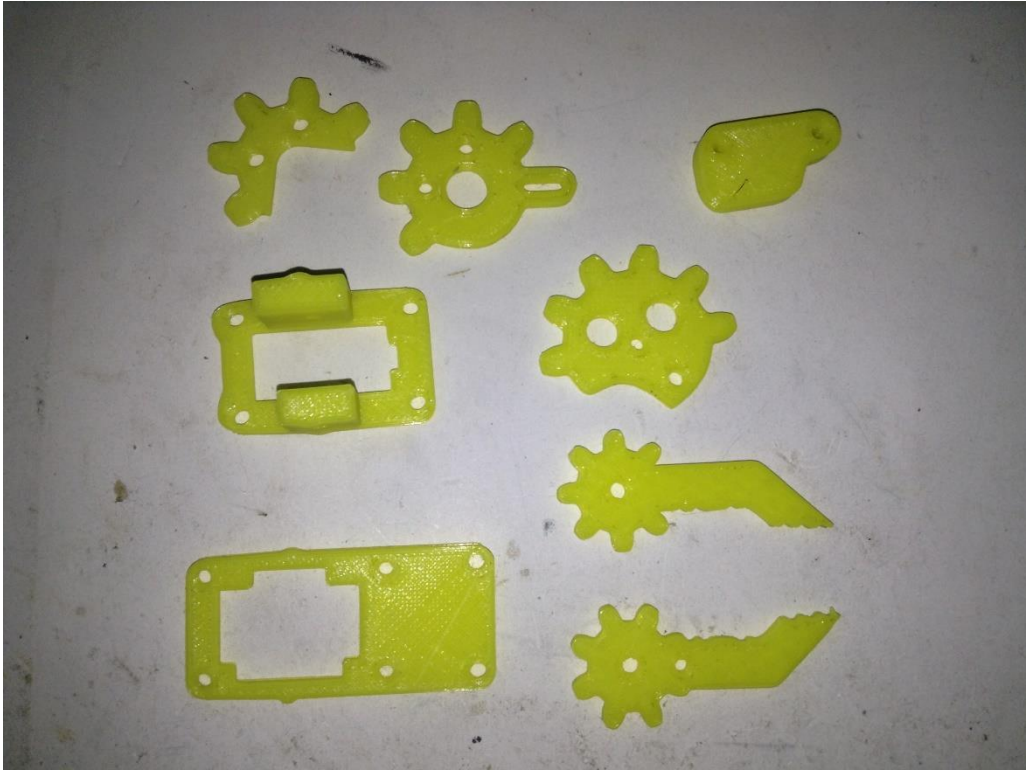
Posterior a este paso, se juntara con lo anteriormente armado juntando el centro de la pieza blanca con el eje del servomotor.



Esto se fijara con el tornillo pequeño en el eje del motor.

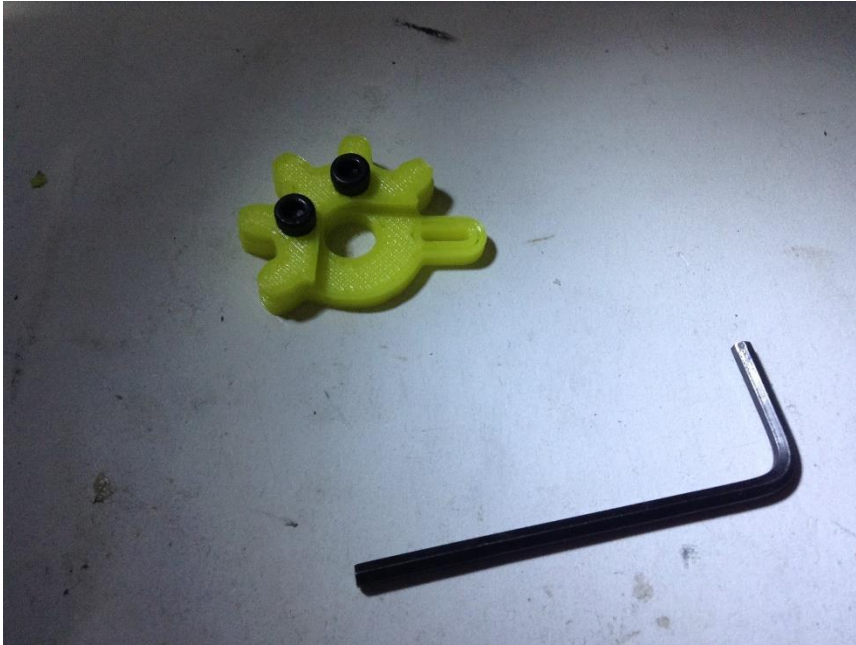
Gripper

Pasaremos a otra parte del robot para eso necesitaremos las piezas impresas mostradas en la siguiente imagen:



Primero tomaremos las piezas mostrada en la imagen de la izquierda y **2 tornillos m3 x 6 mm** (Son los más pequeños)

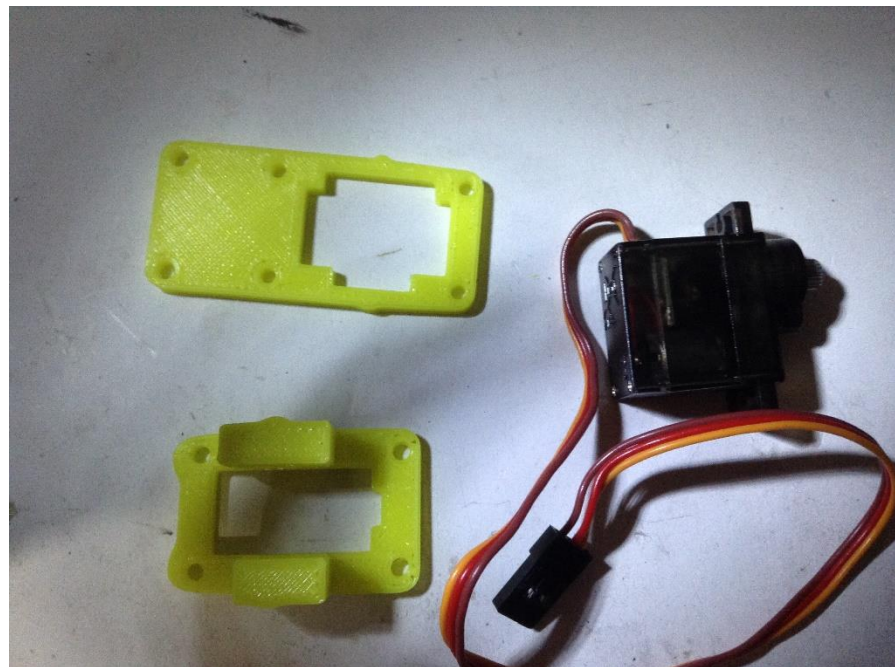
Estos se juntaran de tal modo que la pieza pequeña quede encima de la grande, el resultado debe ser como el de la imagen mostrada enseguida.

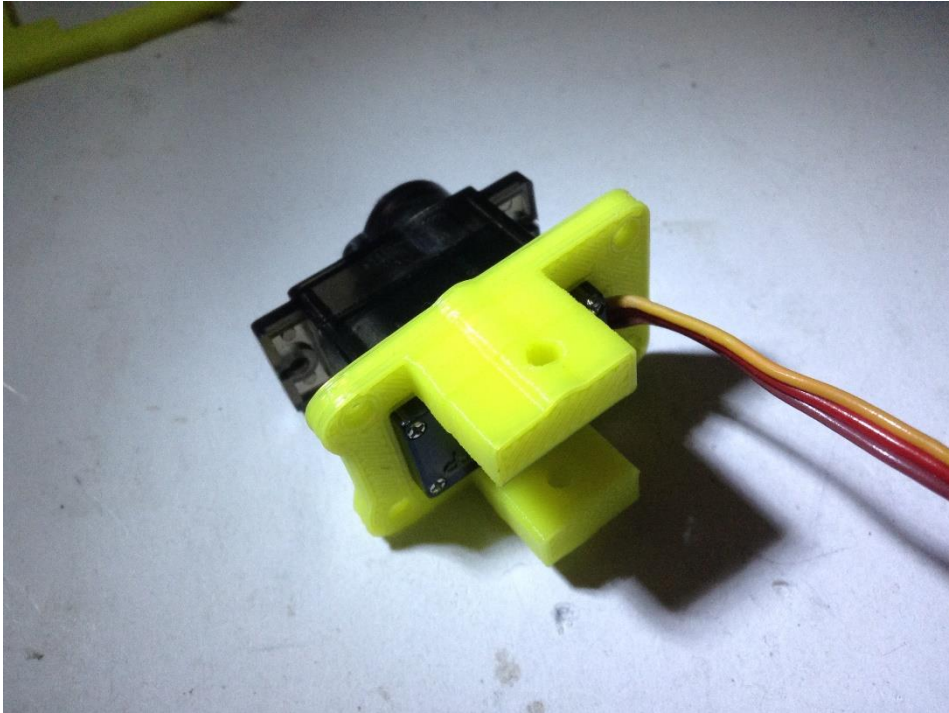


Este es el resultado al
juntar ambas piezas.

La pieza pequeña queda
encima de la grande.

Como siguiente paso
se necesitara lo
mostrado en la
imagen de la derecha.

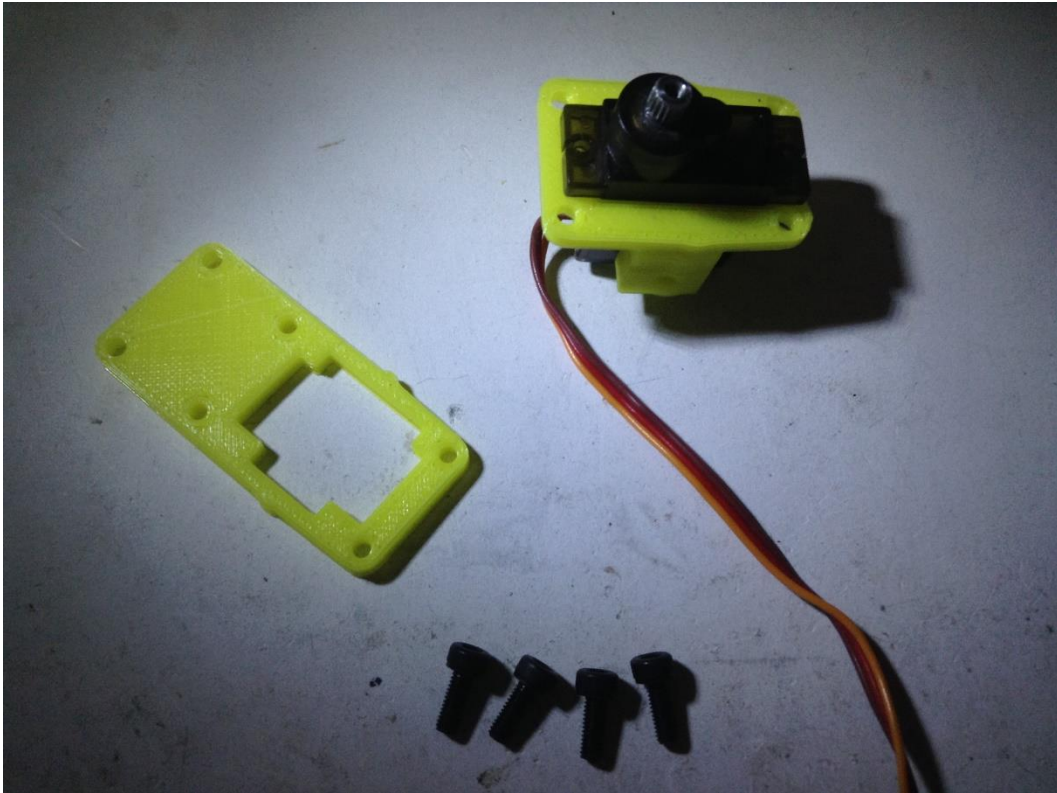




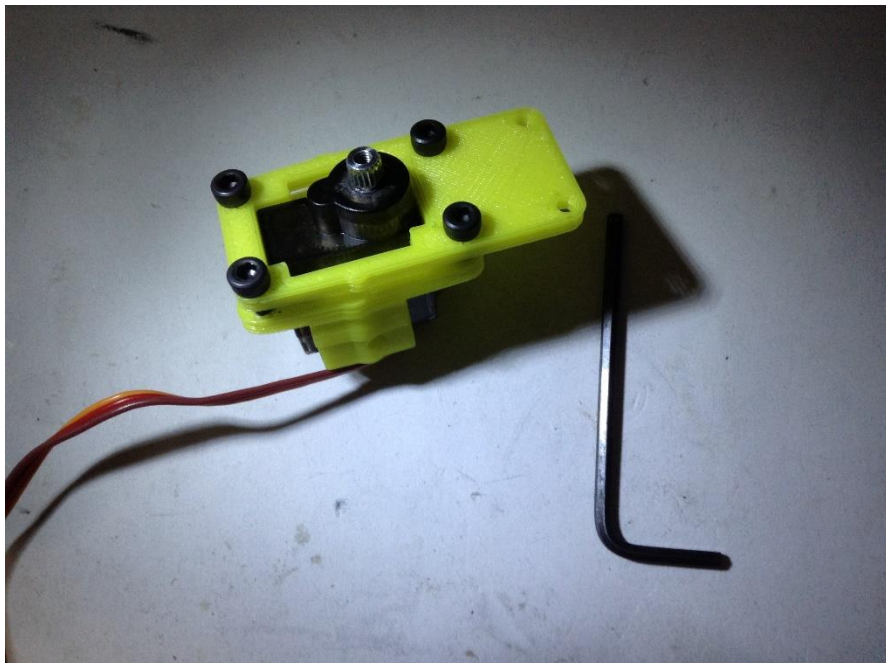
Primero se colocara el motor con la pieza que lo asegurara, como en la imagen de la izquierda y la imagen siguiente.



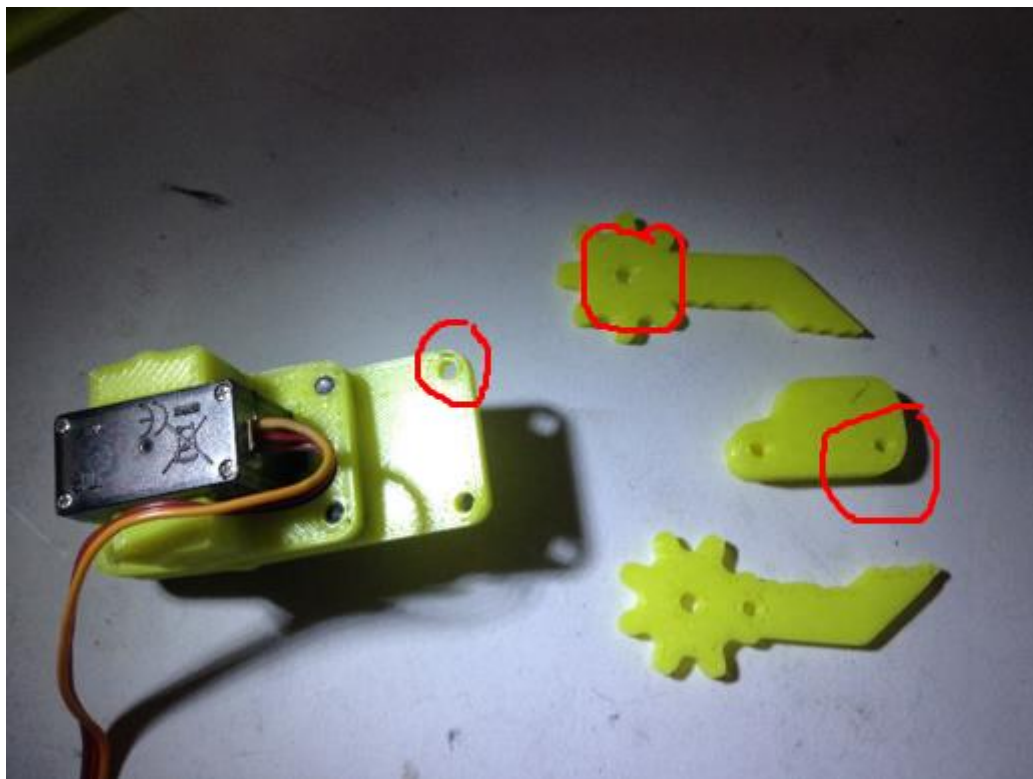
Como siguiente paso, se asegurara el motor a la base del gripper mediante **4 tornillos m3 x 8mm**



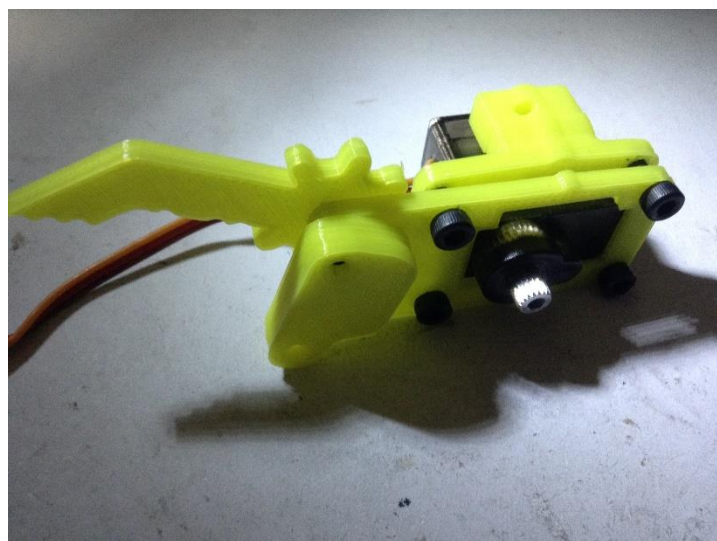
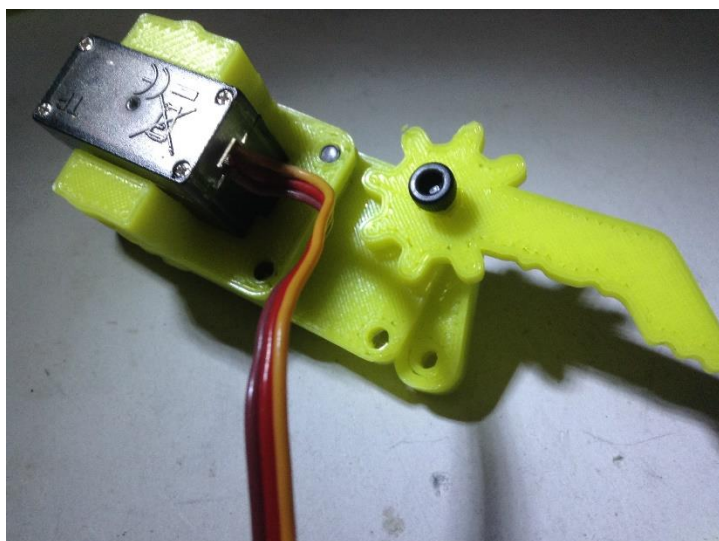
El resultado debe ser como el mostrado a continuación:



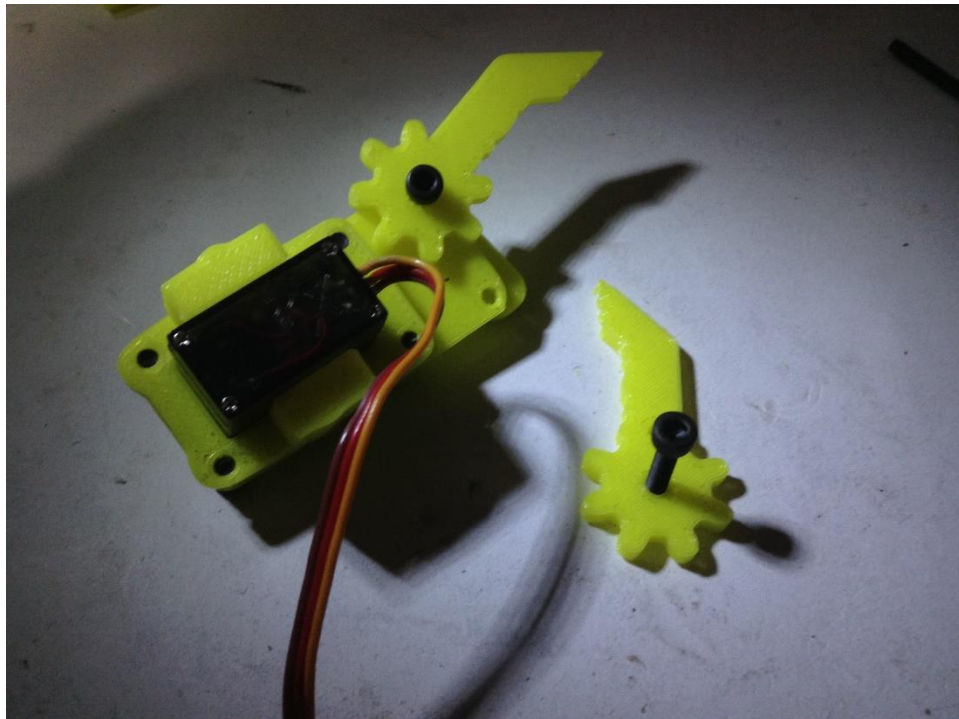
Para el siguiente paso se necesitaran las pinzas y la pieza separador, como se muestran en la imagen de abajo.



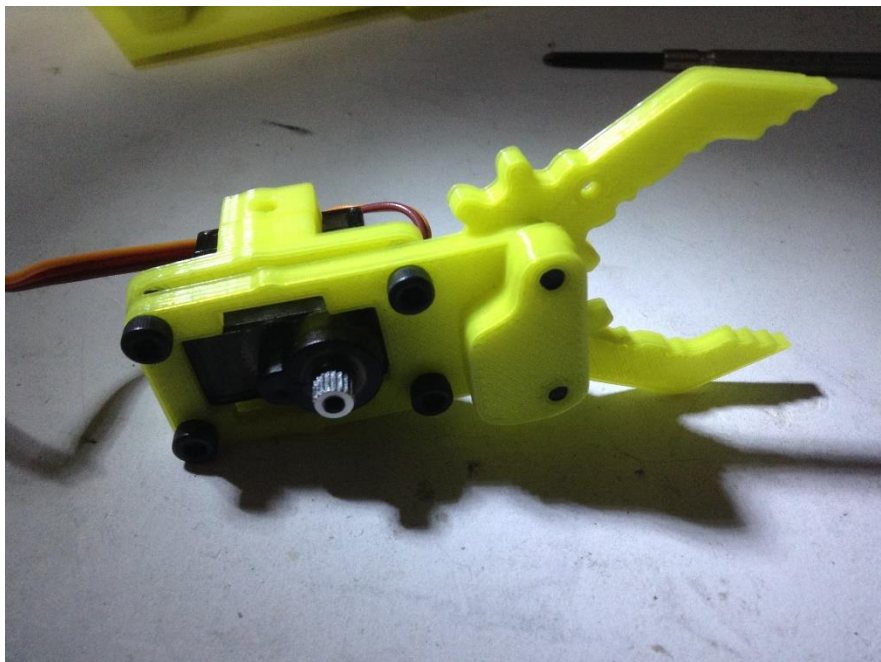
Primero se usara **un m3 x 12 mm** y la pinza izquierda con el separador, ambos orificios están marcado en la imagen anterior, y el resultado debe ser como las siguientes 2 imágenes mostradas a continuación



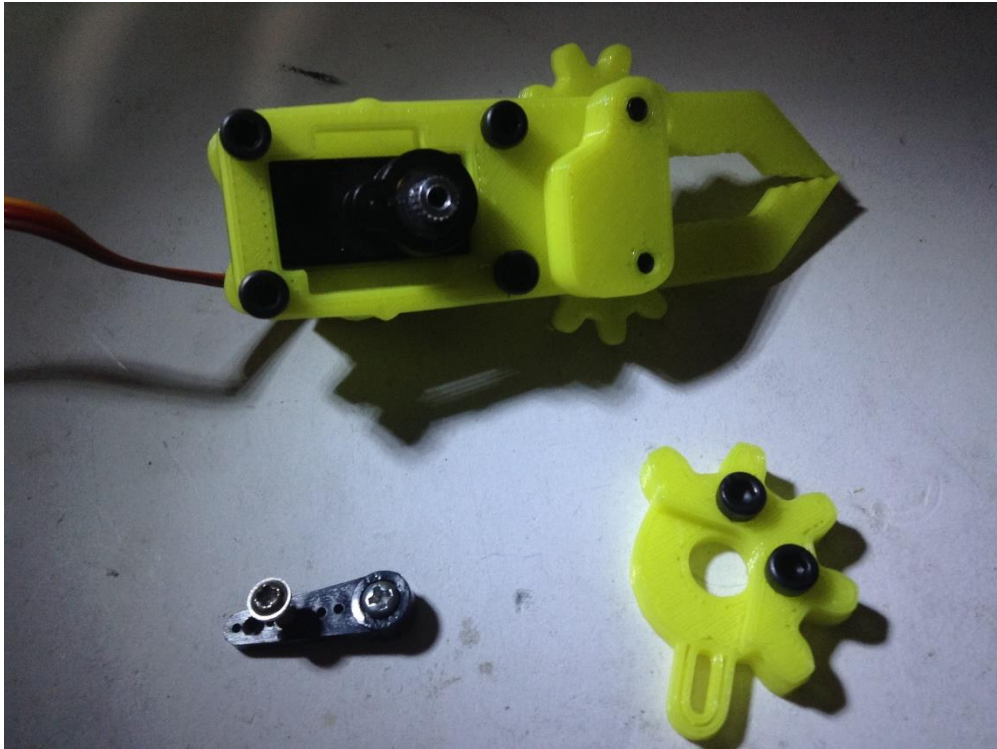
Para atornillar la otra pinza se usara **un tornillo m3 x 16 mm**



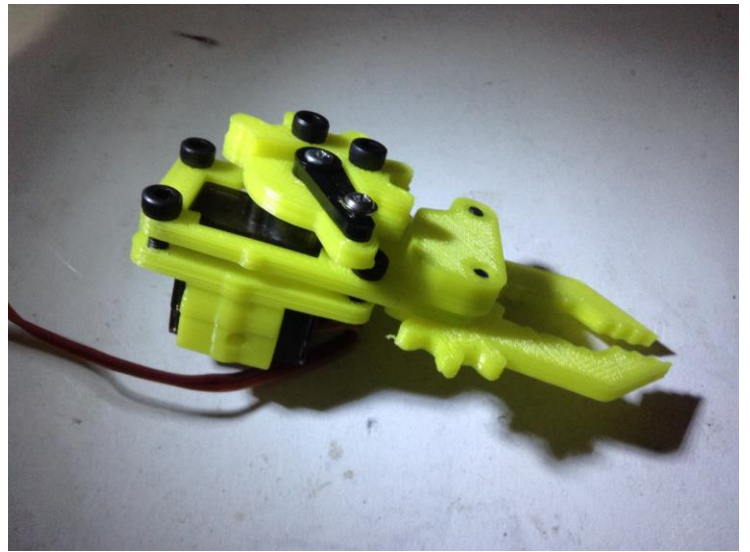
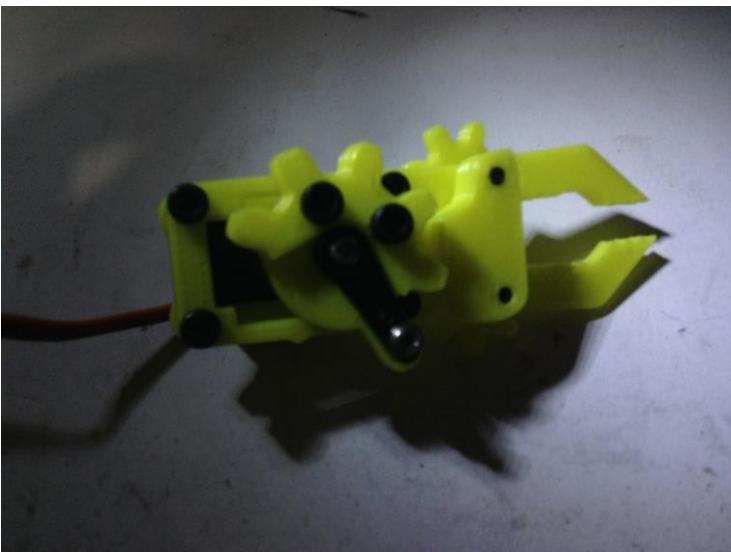
Se atornillara hasta rozar el tope de la pieza separador, como se muestra a continuación:



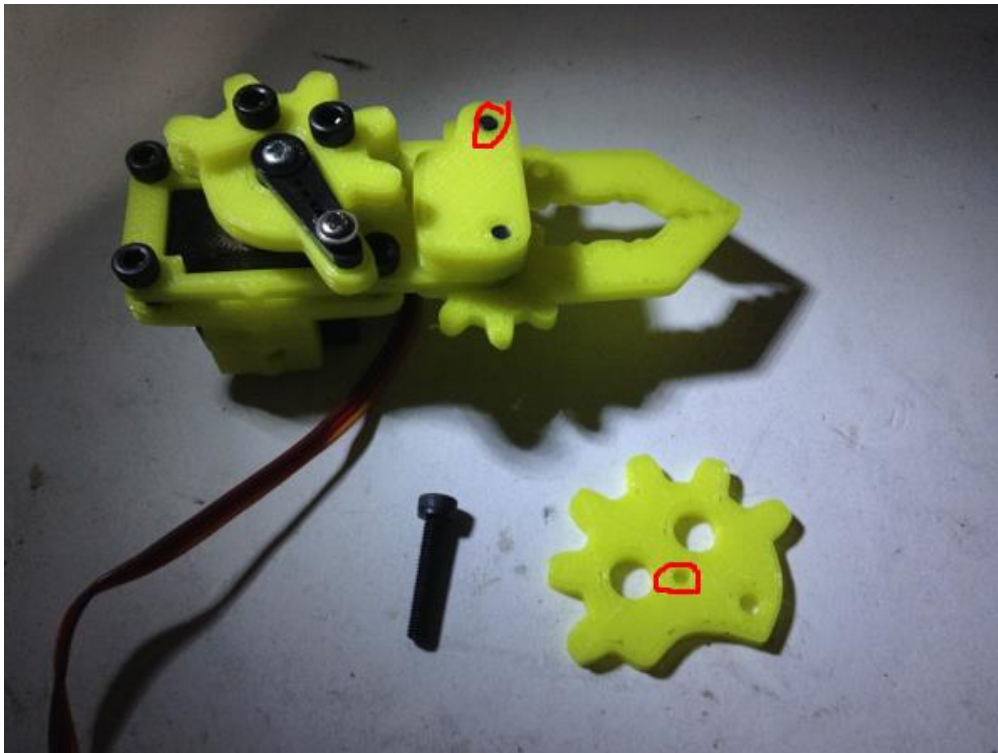
Como siguiente paso se necesitara lo mostrado a continuación:



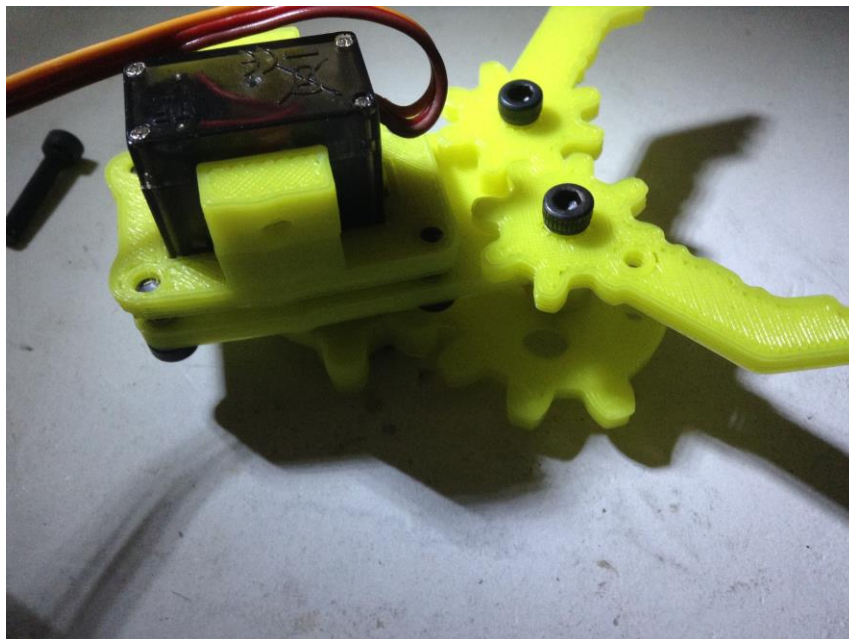
El mini brazo del servo motor se atornillara a la pieza dentada y también esta se atornillara al eje del motor, como se en las siguientes imágenes:



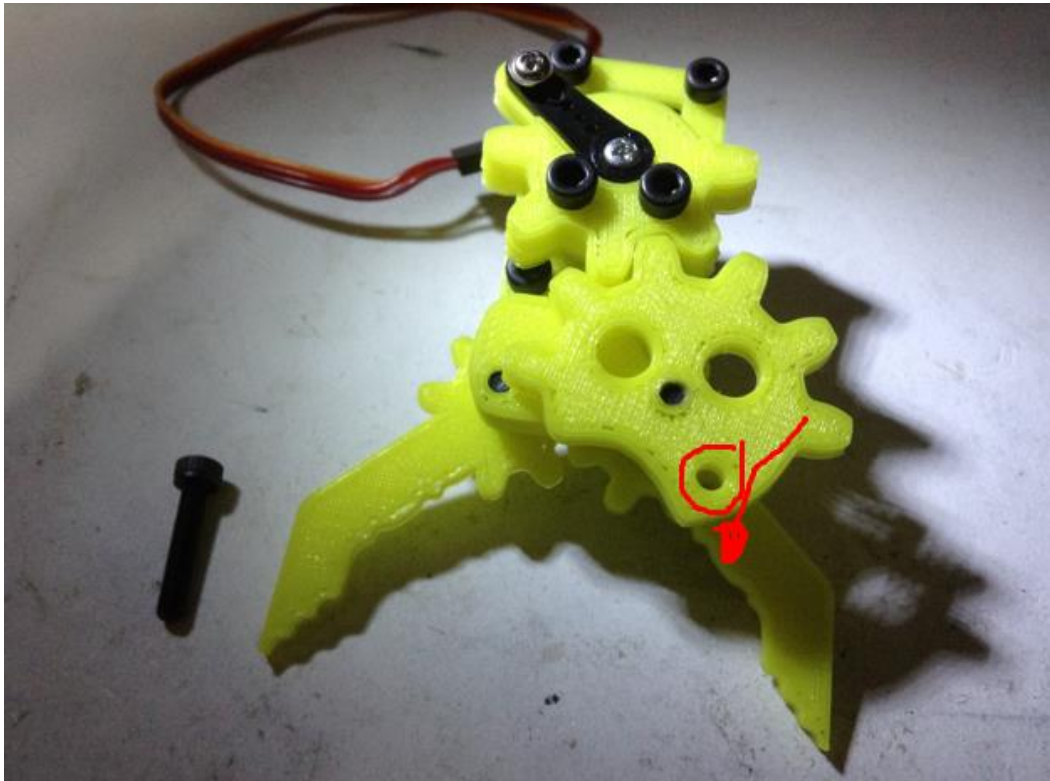
Luego se tomara la otra pieza dentada y **un tornillo m3 x 16 mm**



El centro de la pieza dentada se atornillara con la pinza derecha que antes quedo al ras del separador.



Para finalizar el armado del Gripper se atornillara el **tornillo m3 x16 mm** a través del otro orificio de la pieza dentada y el orificio de la pinza derecha.

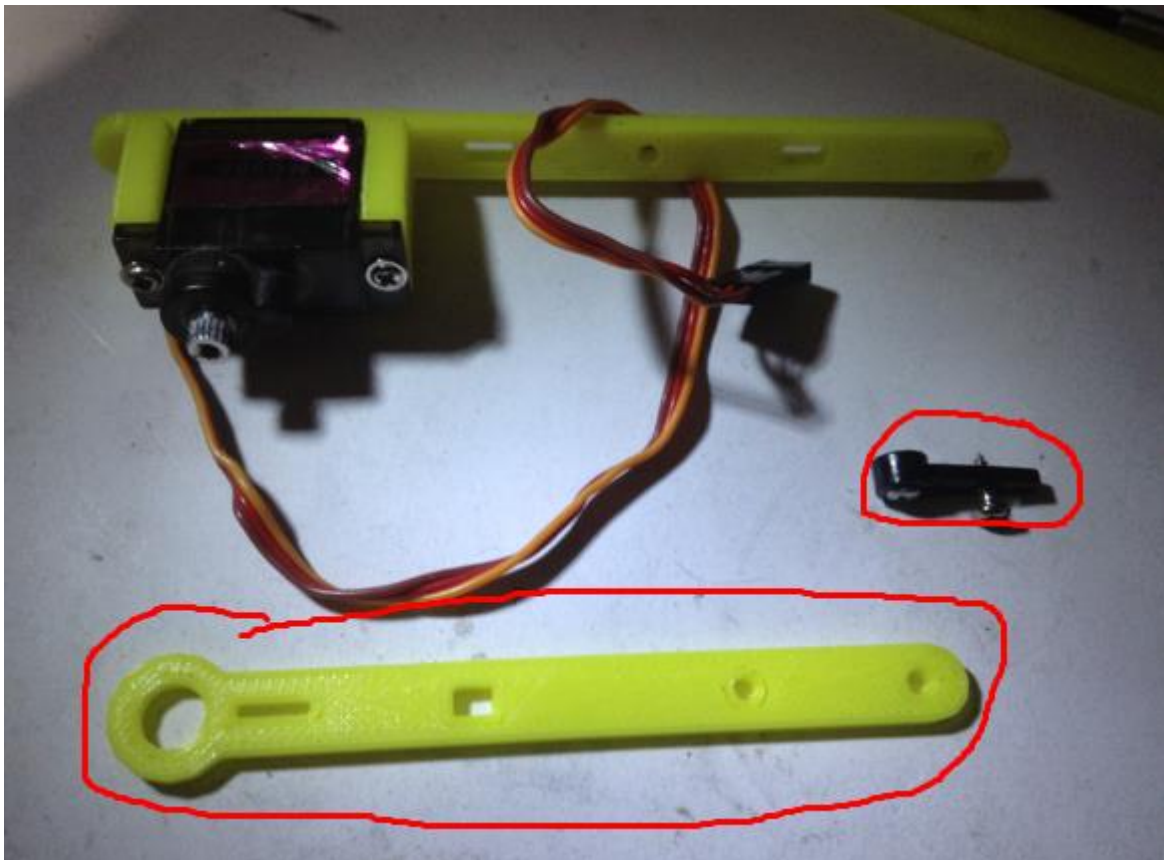


Hombro

Para el armado del hombro se necesitara lo mostrado en la siguiente imagen:



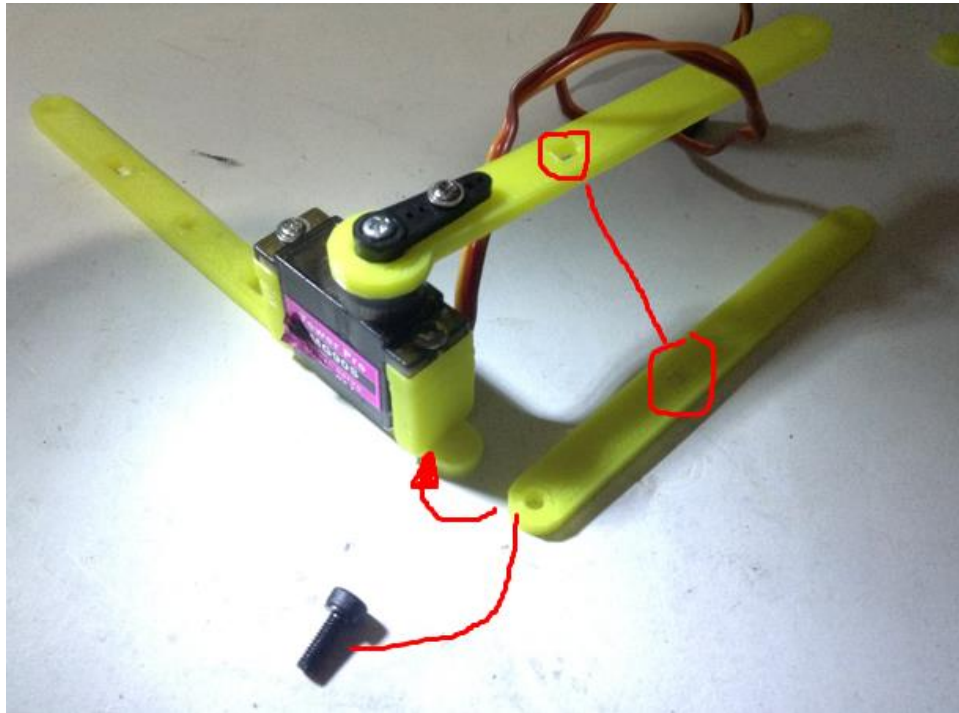
El motor se fijara a la pieza con los dos tornillos y el resultado debe ser el siguiente



Se tomara la barra mostrada en rojo en la imagen anterior y se fijara con el brazo del servo motor mediante un tornillo, luego se fijara al eje del motor. El resultado se muestra en la siguiente imagen.



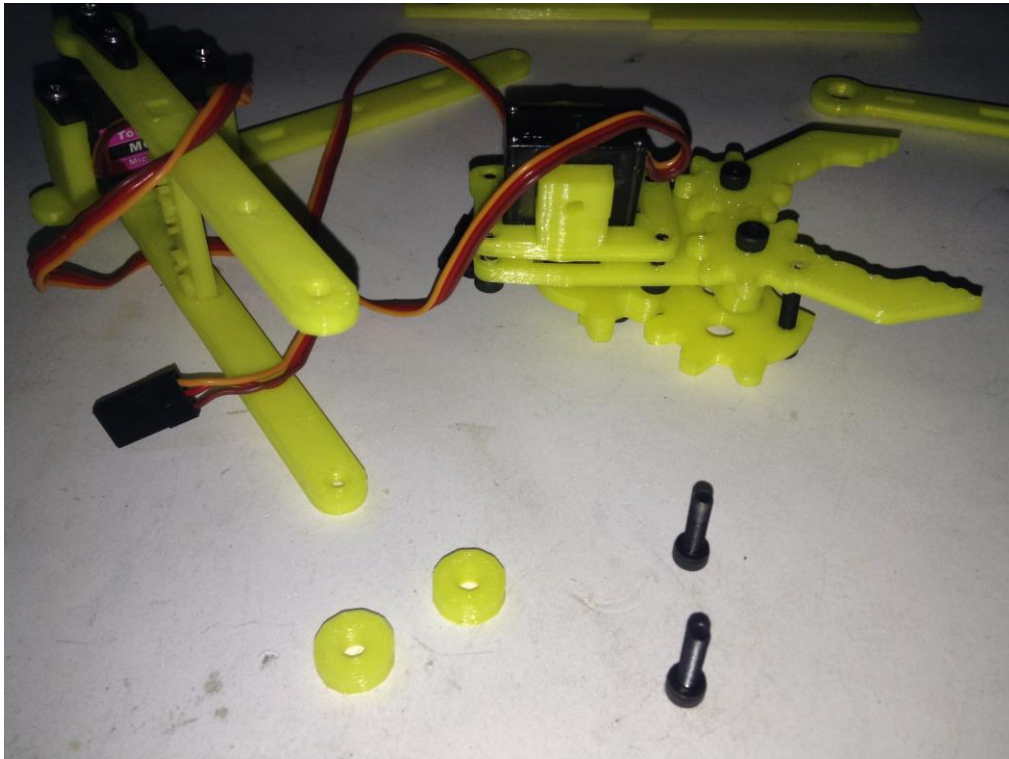
Después se tomara la otra barra y **un tornillo m3 x8 mm** y esta se atornillara a la barra donde esta fijo el motor.



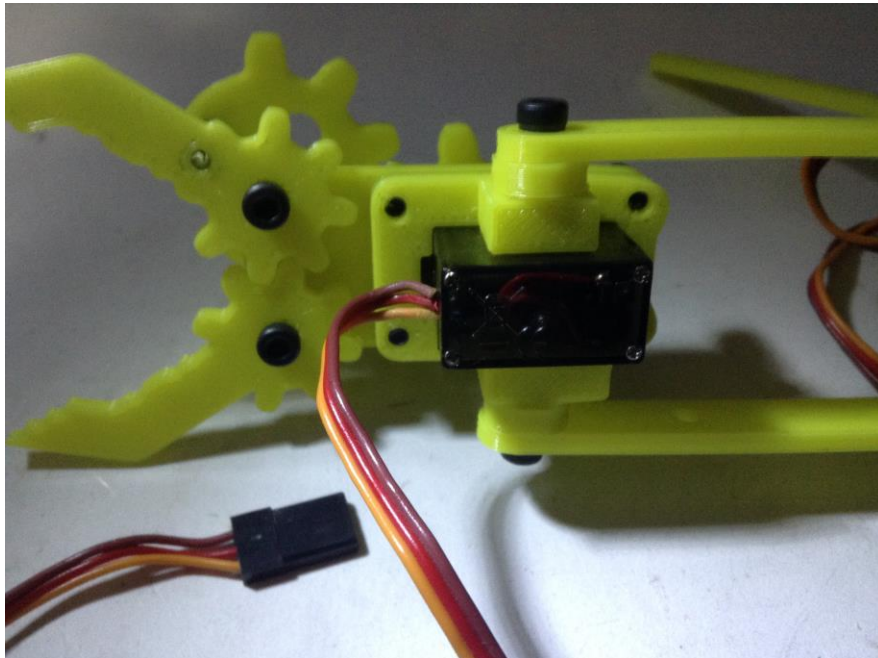
Luego se colocara la pieza separadora de las barras como se muestra en la imagen siguiente.



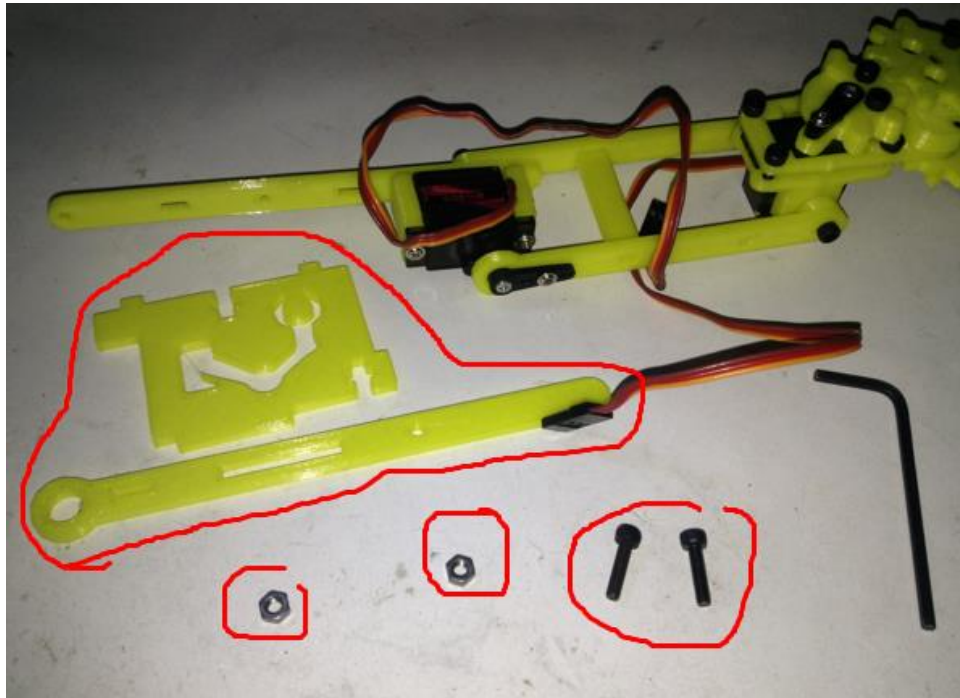
Ahora se fijara el gripper con el hombro y para eso se necesitaran las piezas circulares mostradas en la siguiente imagen y **2 tornillos m3 x12mm**



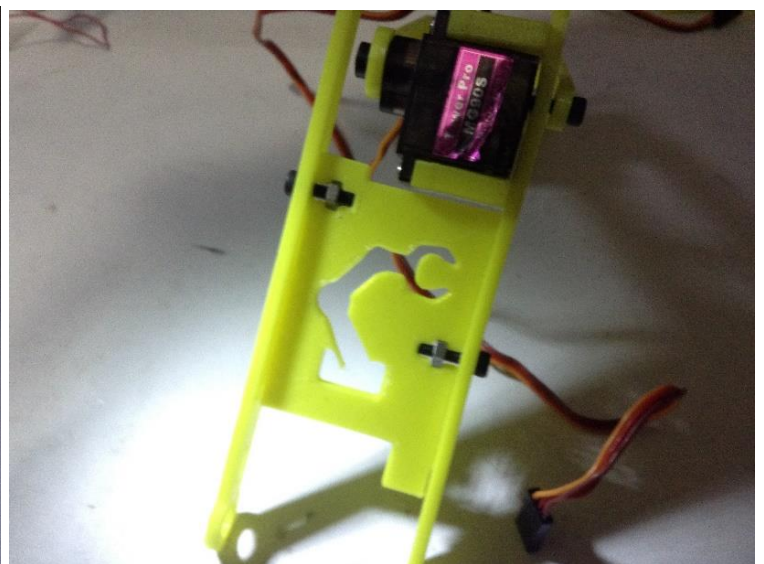
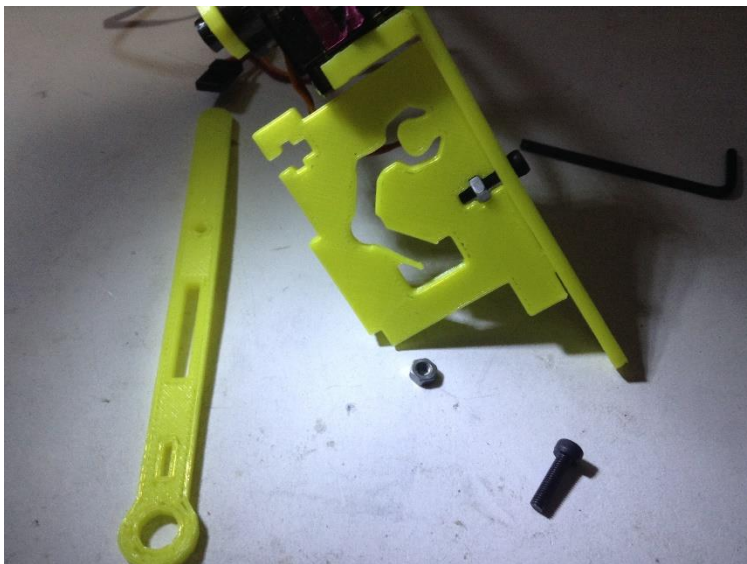
Las piezas circulares se colocaran entre el asegurador del gripper y las barras como se muestra a continuación.



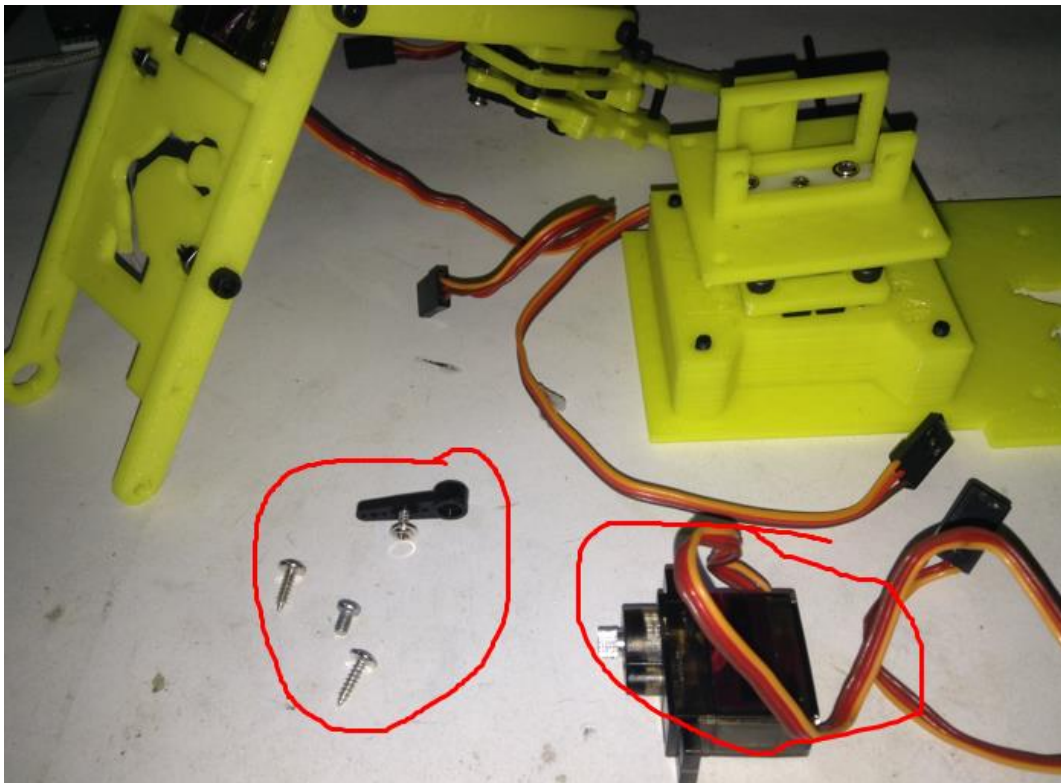
Continuando con el armado se necesitara lo mostrado a continuación con **2 tuercas y 2 tornillos m3 x 12 mm**



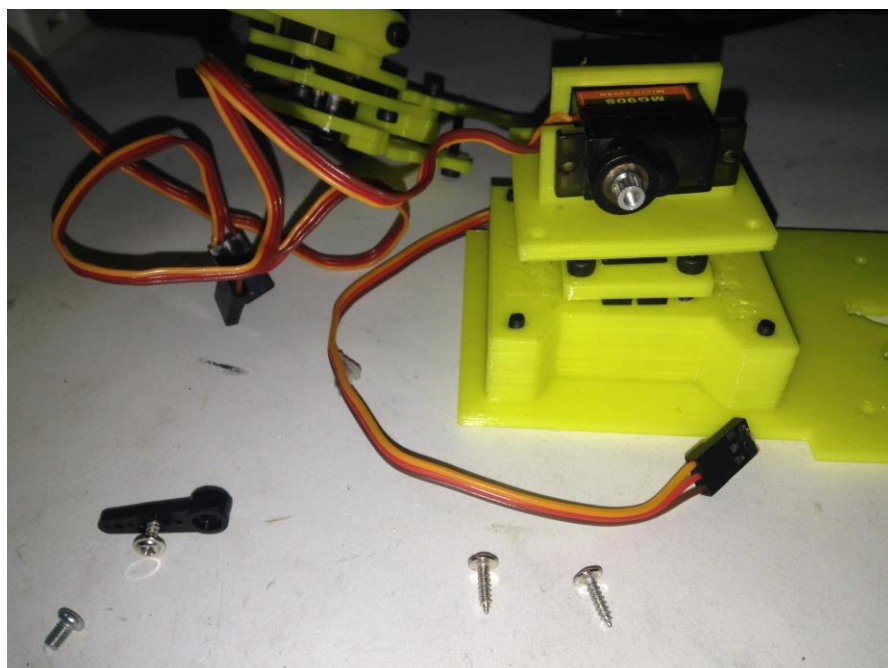
Para el armado se pondra las tuercas en el orificio y se apretara mediante los tornillos m3 x12 mm



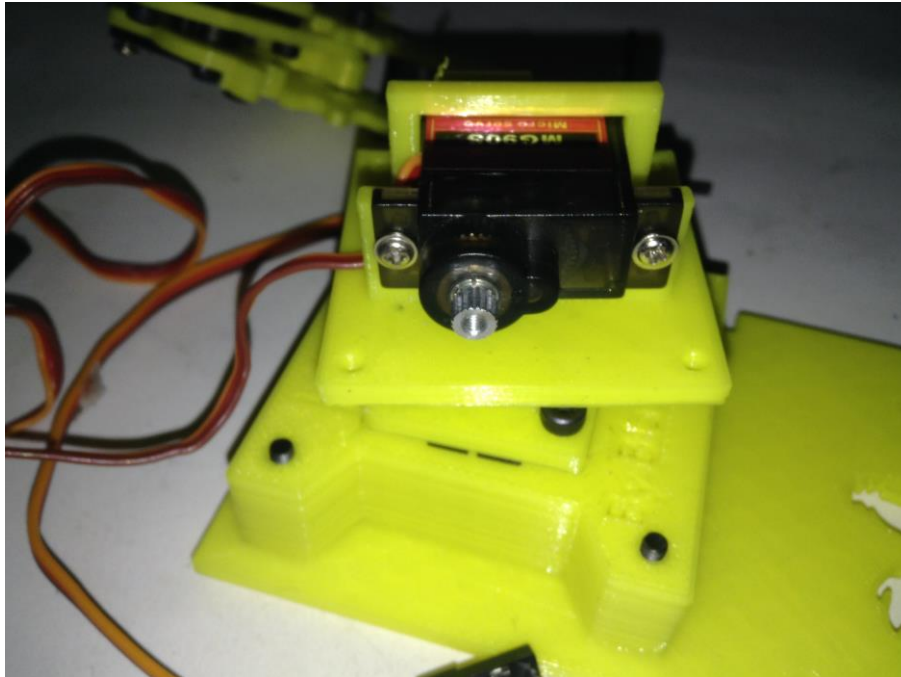
Para finalizar se juntara la parte de la base con el hombro y gripper, para eso se necesitara lo mostrado en la siguiente imagen



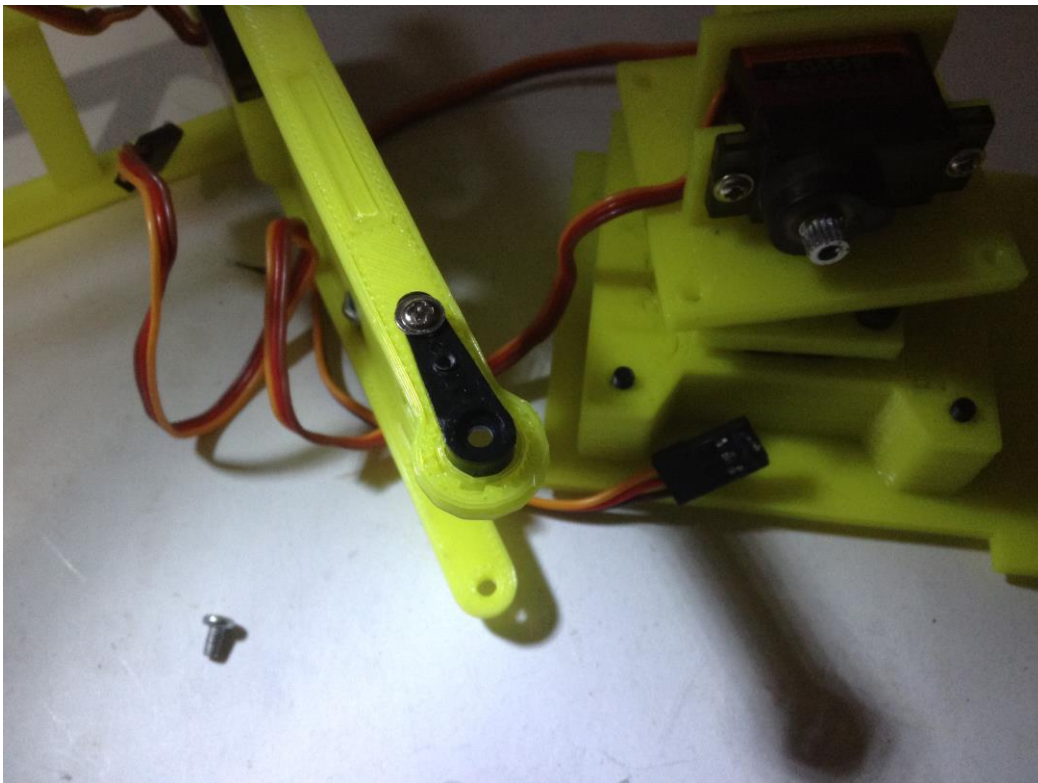
El motor se colocara en la pieza base como en la siguiente imagen:



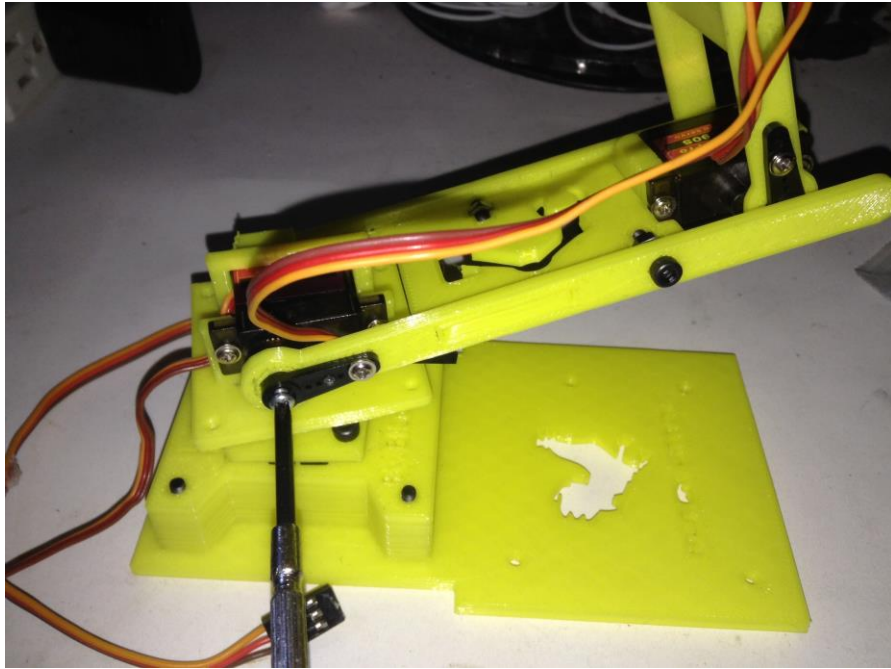
Se fijara con los tornillos, a la pieza base



En la barra de hombro se colocara el brazo que conectara al eje del motor con el hombro como se ve a continuación:



Se colocara con cuidado en el eje del motor y se fijara con el tornillo pequeño.



Finalmente del lado opuesto se colocara **un tornillo m3 x 12 mm** entre la barra y la pieza fija como se muestra en la siguiente imagen.

