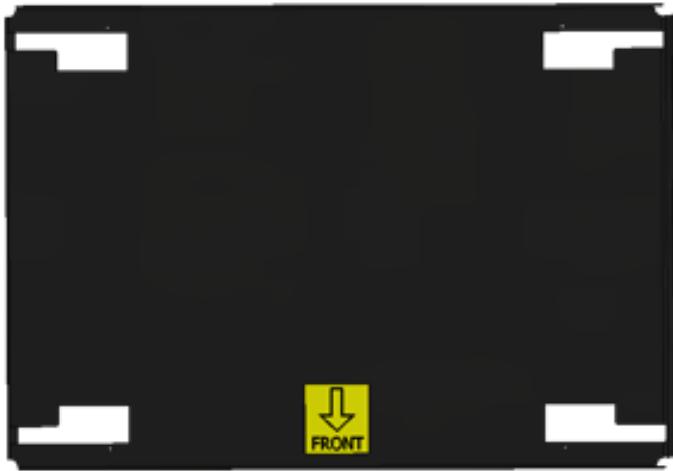


AS-35000 (Hoja de agarre)



Retire AS-35000 (Hoja de agarre)

Tiempo estimado de retirada: 10 minutos

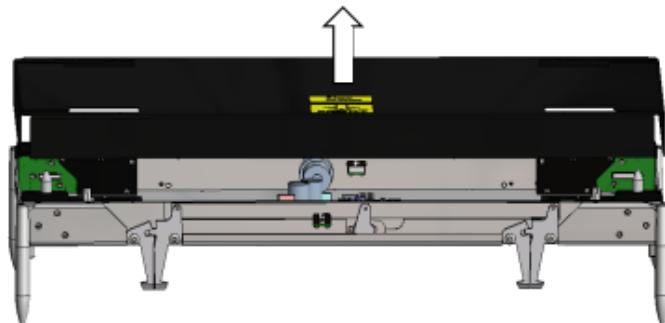
Herramientas necesarias:

- Llave hexagonal - 2,5 mm
- Llave hexagonal - 3 mm

Preparación:

- Retire AS-35194 (Pinza del robot)[as-35194–robot-gripper-.html#UUID-615f1cd0-c94d-2caf-556f-d588cec2487d_UUID-d1cef1d-d8cc-4e4f-887e-a075f10e1282]
- Retire AS-35005 (Guías de agarre)[as-35005–gripper-guides-.html#UUID-cdeed872-305f-7ddf-5b3e-d2bc6e13c8e3_UUID-b0bfc215-c7ec-9f6e-408a-3921ee9376f6]

-
1. Tire de la cubierta hacia arriba y retírela.



Instalar AS-35000 (Hoja de agarre)

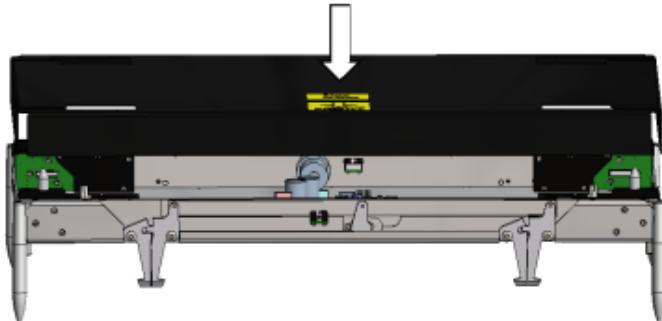
Tiempo estimado de instalación: 10 minutos

Herramientas necesarias:

- Llave hexagonal - 2,5 mm
- Llave hexagonal - 3 mm

Procedimiento:

1. Coloque la hoja de agarre en la posición correcta en la pinza. Asegúrese de que la pegatina "Frontal" esté de la misma manera que la flecha en la PCB de la pinza.



Terminación:

- Instalar AS-35005 (Guías de agarre)[as-35005-gripper-guides-.html#UUID-cdeed872-305f-7ddf-5b3e-d2bc6e13c8e3_UUID-c1abd2e5-9137-4097-5f42-7cd2dbd0107b]
 - Instalar AS-35194 (Pinza de robot)[as-35194-robot-gripper-.html#UUID-615f1cd0-c94d-2caf-556f-d588cec2487d_UUID-e6775622-8bb2-1625-05b3-a0f150e05715]
-