

## AS-35261 (Cable de agarre con 4 hilos a la placa del sensor)



### Retire AS-35261 (cable de agarre con 4 hilos a la placa del sensor)

Tiempo estimado de retirada: 15 minutos

#### Herramientas necesarias:

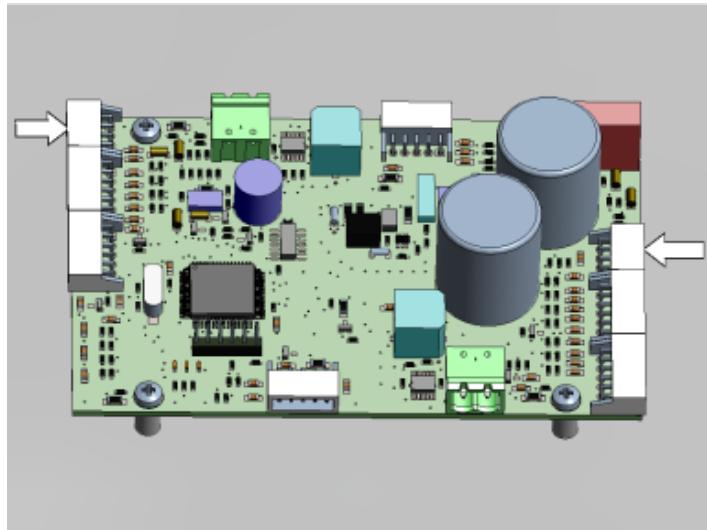
- Llave hexagonal - 2,5 mm
- Llave hexagonal - 3 mm
- Destornillador, Pozidriv PZ1

#### Preparación:

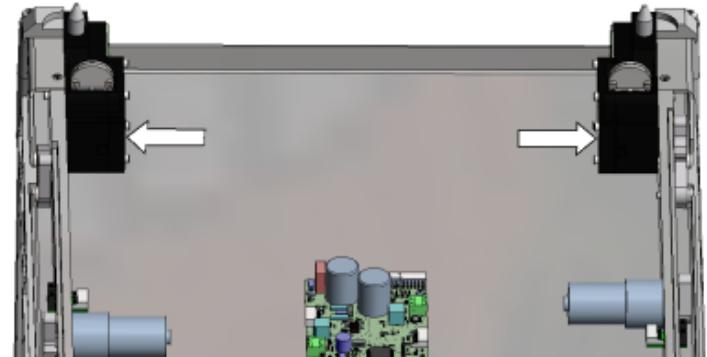
- Retire AS-35194 (Pinza del robot)[as-35194-robot-gripper-.html#UUID-615f1cd0-c94d-2caf-556f-d588cec2487d\_UUID-d1cefc1d-d8cc-4e4f-887ea075f10e1282]
- Retire AS-35005 (Guías de agarre)[as-35005-gripper-guides-.html#UUID-cdeed872-305f-7ddf-5b3e-d2bc6e13c8e3\_UUID-b0bfc215-c7ec-9f6e-408a-3921ee9376f6]
- Retire AS-35000 (Hoja de agarre)[as-35000-gripper-sheet-.html#UUID-2c1717b0-32fe-394c-4c67-05f604a82c60\_UUID-a9500aaa-a26b-918e-91d8-459e34f60c6f]

#### Procedimiento:

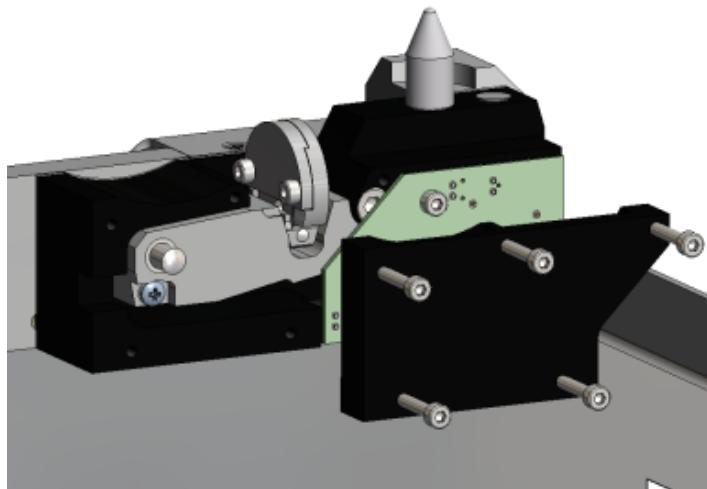
- 
1. Desconecte los 4 cables de la placa de la CPU de la pinza.



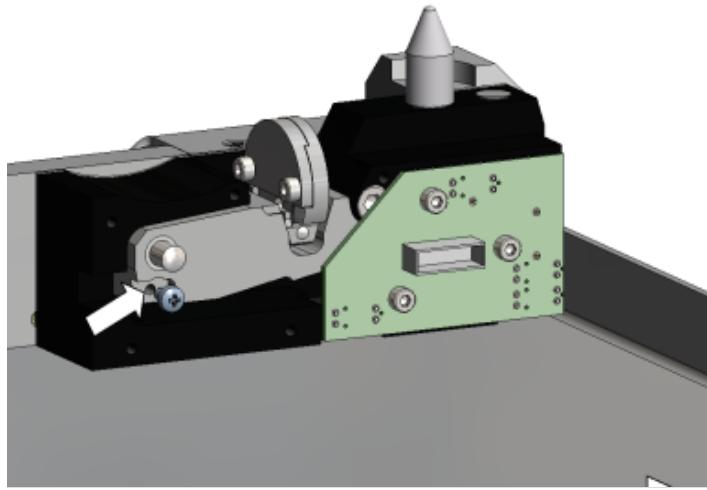
- 
2. Debe quitar la tapa de la carcasa del sensor de tira en ambas casas de sensores del mismo lado. (Lado izquierdo/trasero delantero o lado derecho delantero/trasero)



- 
3. Desatornille cinco skrews de casquillo hexagonal m3x16mm (llave hexagonal de 2,5 mm) y luego retire la tapa de la carcasa del sensor de tira. (Haga esto en ambas casas de sensores)



- 
4. Desatornille los tornillos PZ1 m3x5mm (PZ1 skrewdriver) de ambas unidades de fijación de tiras y retire el cable.



## Instale AS-35261 (cable de agarre con 4 hilos a la placa del sensor)

Tiempo estimado de instalación: 15 minutos

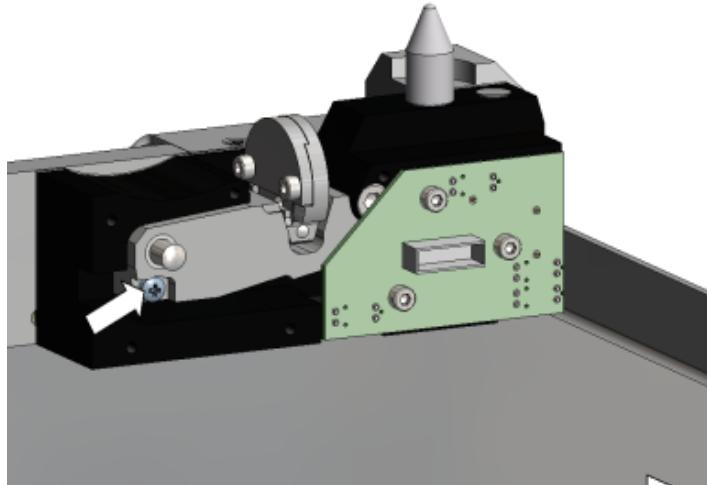
**Herramientas necesarias:**

- Llave hexagonal - 2,5 mm
- Llave hexagonal - 3 mm
- Destornillador, Pozidriv PZ1

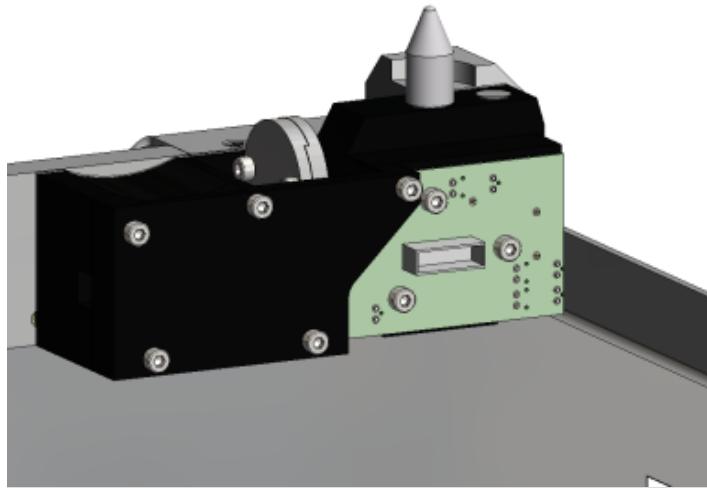
**Procedimiento:**

---

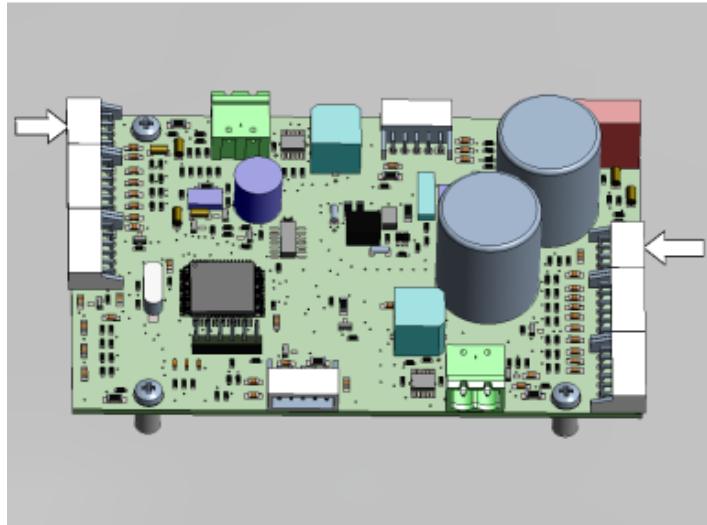
1. Conecte el cable a las dos unidades de fijación de tiras. Apriete los dos tornillos PZ1 m3x5mm (PZ1 skrewdriver)



- 
1. Vuelva a colocar la tapa de la carcasa del sensor de tira en ambas carcasas del sensor de tira y apriete los cinco skrews de zócalo hexagonal m3x16mm (llave hexagonal de 2,5 mm)



- 
1. Conecte el cable de 4 hilos a la placa de la CPU de la pinza.



---

**Terminación:**

- Instalar AS-35000 (Hoja de agarre)[as-35000-gripper-sheet-.html#UUID-2c1717b0-32fe-394c-4c67-05f604a82c60\_UUID-e5abe875-056a-50fb-14a3-7f0d60789e64]
- Instalar AS-35007 (Motor de pinza)[as-35007-gripper-motor-.html#UUID-99d87de5-8d38-03c1-a870-12909403ccf9\_UUID-2d68f96c-3f2f-1f5b-dce4-2ff71cfa8b17]
- Install AS-35194 (Robot gripper)[as-35194-robot-gripper-.html#UUID-615f1cd0-c94d-2caf-556f-d588cec2487d\_UUID-e6775622-8bb2-1625-05b3-a0f150e05715]