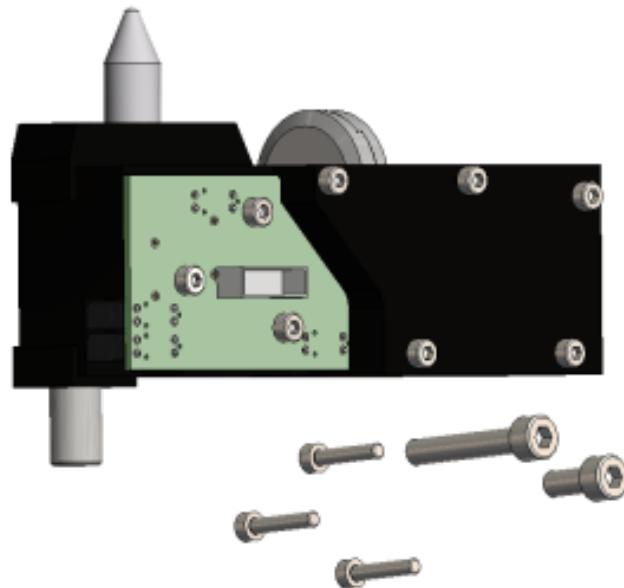


## AS-35002 (Sensor de tira LF-RR)



## Quitar AS-35002 (Tira sensorhouse LF-RR)

Tiempo estimado de retirada: 25 minutos

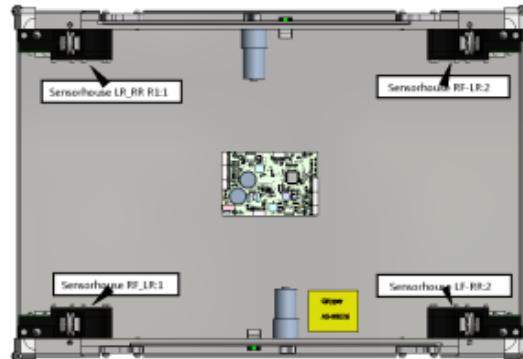
### Herramientas necesarias:

- Llave hexagonal - 2,5 mm
- Llave hexagonal - 3 mm
- Llave hexagonal - 4 mm

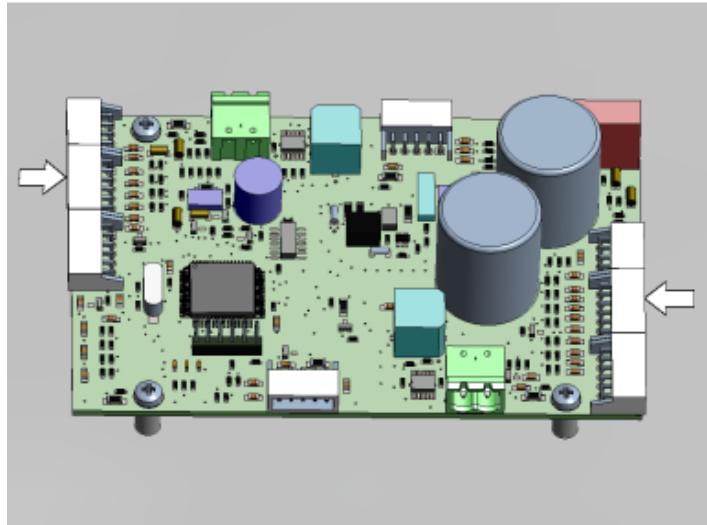
### Preparación:

- Retire AS-35194 (Pinza del robot)[as-35194-robot-gripper-.html#UUID-615f1cd0-c94d-2caf-556f-d588cec2487d\_UUID-d1cefc1d-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]
- Retire AS-35000 (Hoja de agarre)[as-35000-gripper-sheet-.html#UUID-2c1717b0-32fe-394c-4c67-05f604a82c60\_UUID-a9500aaa-a26b-918e-91d8-459e34f60c6f]

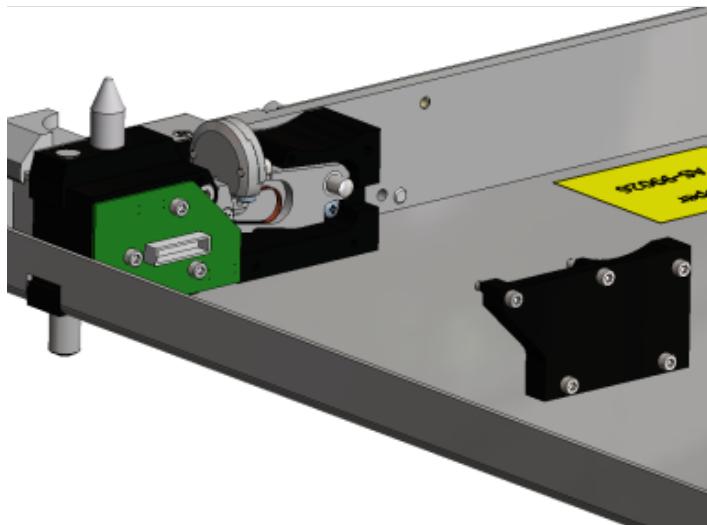
- 
1. Hay cuatro carcasa de sensores de tira en una pinza. Dos AS-35002 y dos AS-35003. Están ubicados en las cuatro esquinas como se muestra en la imagen.



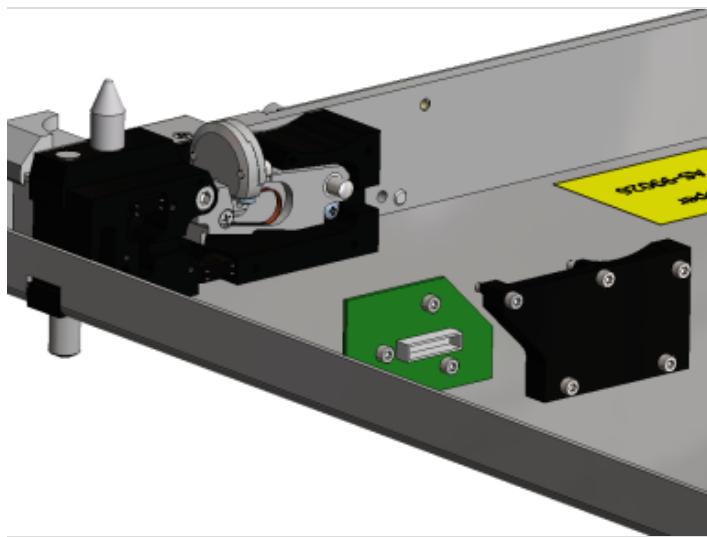
- 
2. Desenchufe el conector de PCB de la pinza.



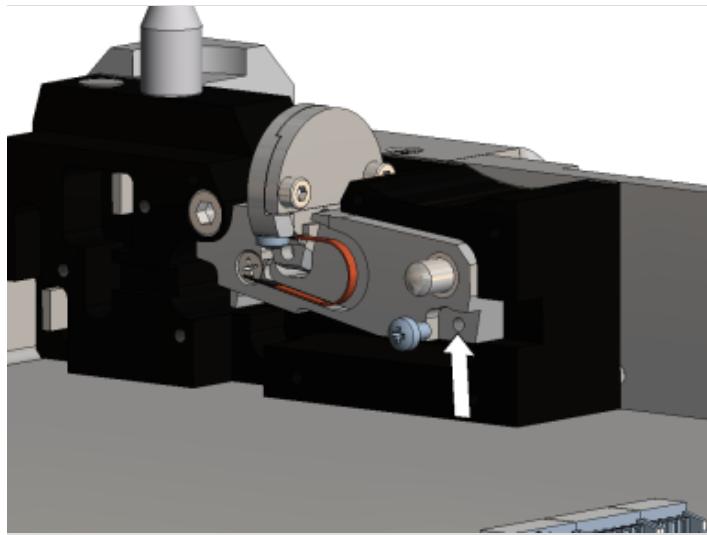
- 
3. Desatornille cinco tornillos hexagonales m3x16mm (llave hexagonal de 2,5 mm) y luego retire la tapa de la carcasa del sensor de tira. Ahora la PCB de la pinza será visible.



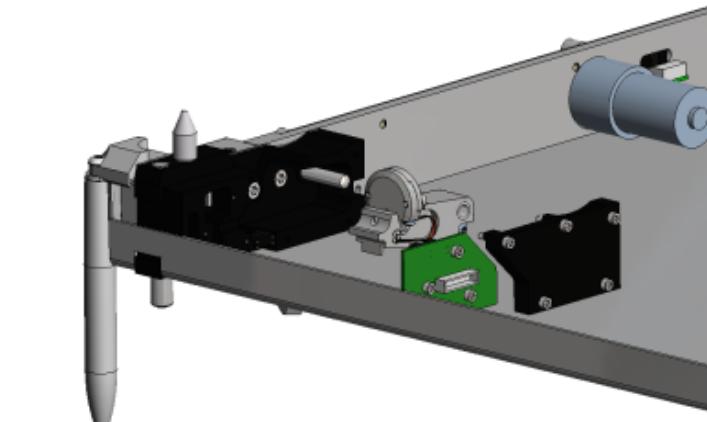
- 
4. Desatornille los tres tornillos hexagonales m3x8mm (llave hexagonal de 2,5 mm) que sujetan la PCB. Retire la PCB de la pinza.



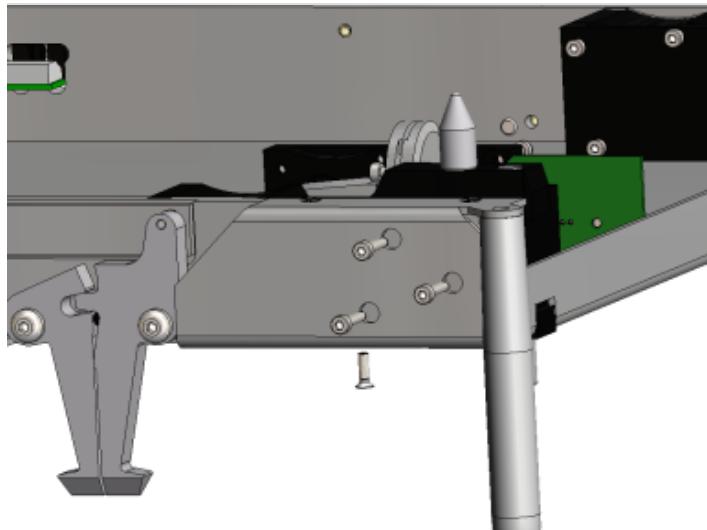
- 
5. Desconecte el cable de la unidad de fijación de tiras de la PCB de la pinza.



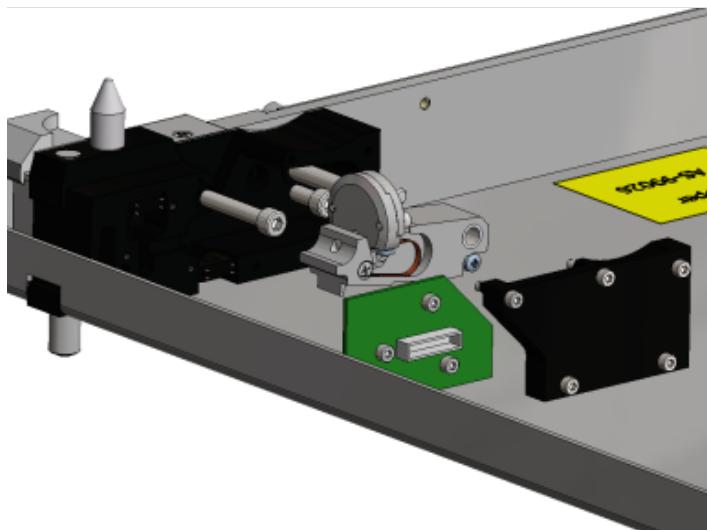
- 
6. Retire la unidad de fijación de la tira tirando de ella suavemente hacia afuera.



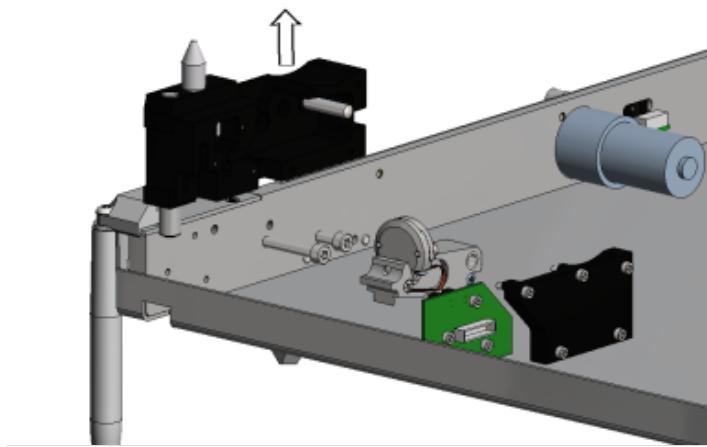
- 
7. Desatornille los tres tornillos hexagonales m3x16mm (llave hexagonal de 2,5mm) en el lado exterior de la pinza.



- 
8. Desatornille dos tornillos hexagonales m5x30mm (llave hexagonal de 4 mm) dentro de la carcasa del sensor de tira.



- 
9. Tire de la carcasa del sensor de tira hacia arriba y retírela.



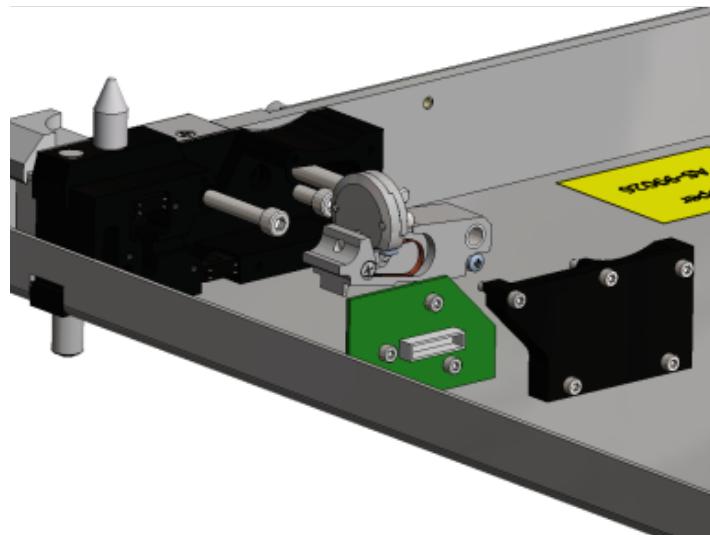
## Instalar AS-35002 (Tira sensorhouse LF-RR)

Tiempo estimado de instalación: 25 minutos

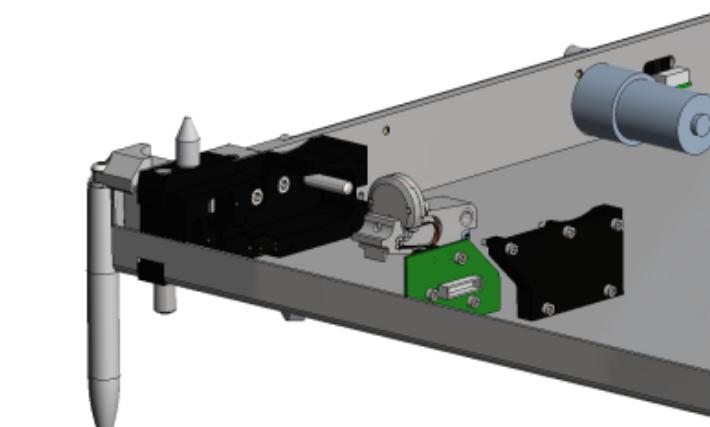
**Herramientas necesarias:**

- Llave hexagonal - 2,5 mm

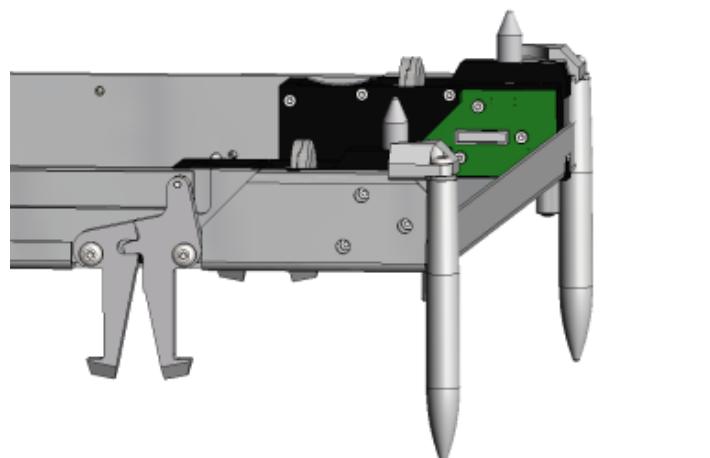
- Llave hexagonal - 3 mm
- Llave hexagonal - 4 mm

**Procedimiento:**

1. Coloque la carcasa del sensor de tira en la posición correcta.

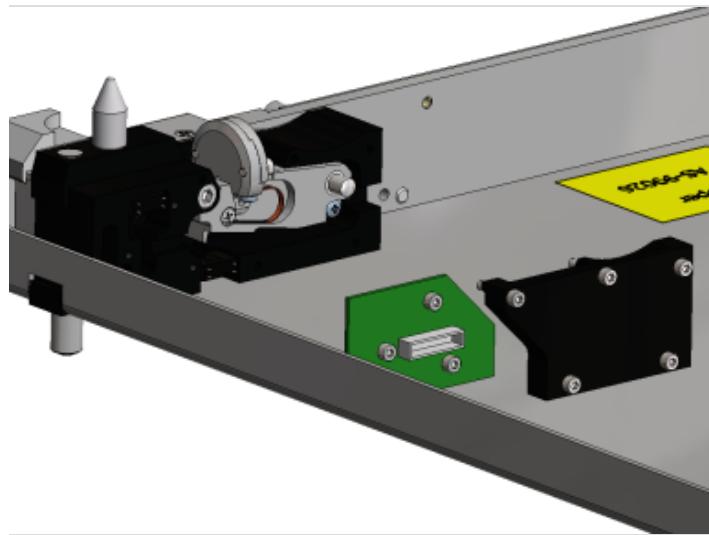


2. Apriete dos tornillos hexagonales m5x30mm (llave hexagonal de 4 mm) dentro de la carcasa del sensor de tira.

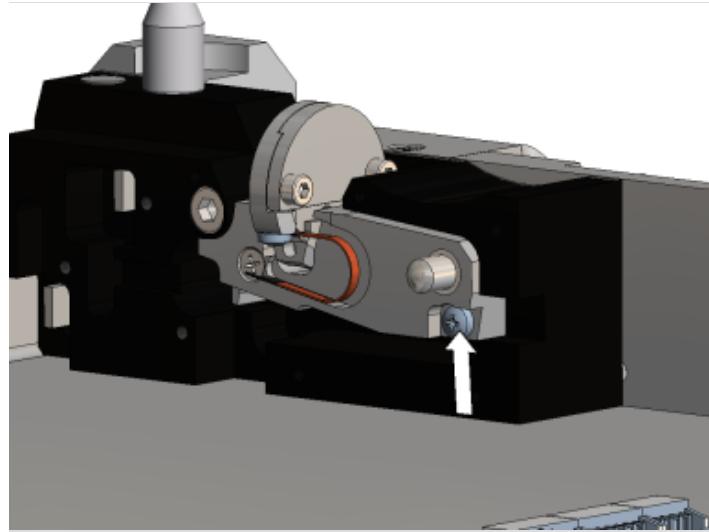


3. Fije tres tornillos hexagonales m3x16mm (llave hexagonal de 2,5mm) en el lado exterior de la pinza.

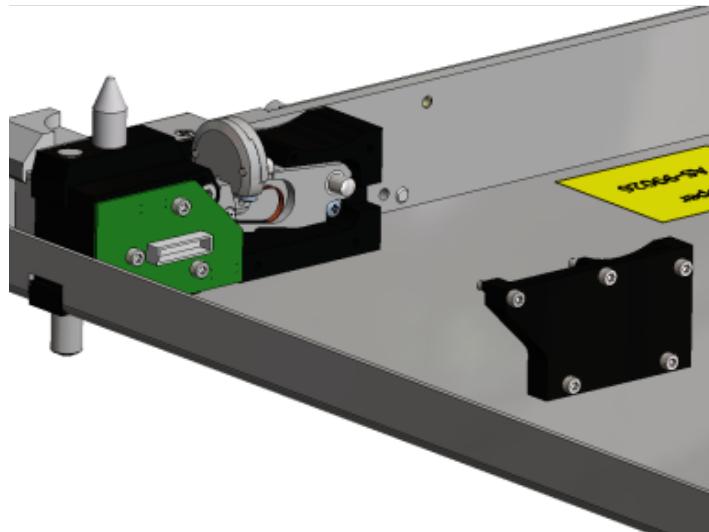
- 
4. Vuelva a colocar la unidad de fijación de la tira en su lugar. Verifique que el cable tenga espacio libre en la ranura moviendo la unidad de sujeción de la tira hacia arriba y hacia abajo.



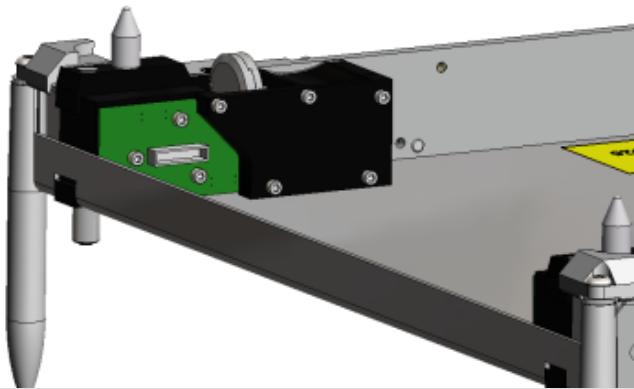
- 
5. Vuelva a conectar la unidad de fijación de la tira.



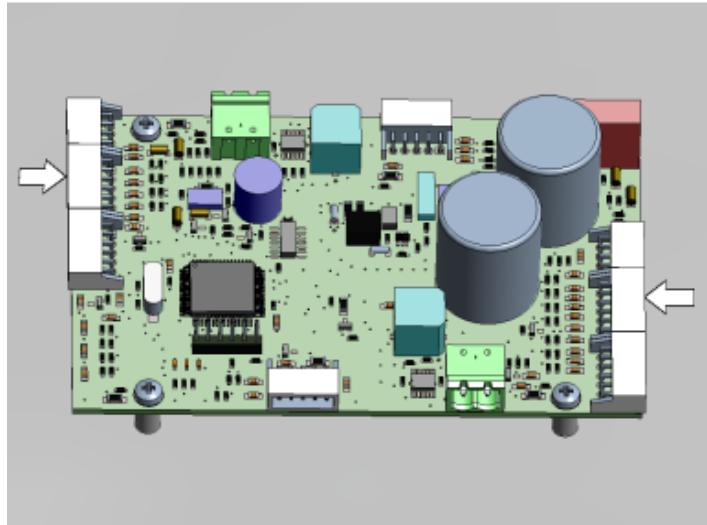
- 
6. Coloque la PCB de la pinza en la posición correcta. Apriete los tres tornillos hexagonales m3x8mm (llave hexagonal de 2,5 mm) que sujetan la PCB.



- 
7. Put the strip sensor housing lid back on and tighten the five m3x16mm hex socket screws (2,5mm hex key)



- 
8. Plug the connector back in.



---

**Completion:**

- Install AS-35000 (Gripper sheet)[as-35000-gripper-sheet-.html#UUID-2c1717b0-32fe-394c-4c67-05f604a82c60\_UUID-e5abe875-056a-50fb-14a3-7f0d60789e64]
- Install AS-35005(Gripper guides)[as-35005-gripper-guides-.html#UUID-cdeed872-305f-7ddf-5b3e-d2bc6e13c8e3\_UUID-c1abd2e5-9137-4097-5f42-7cd2dbd0107b]
- Install AS-35194 (Robot gripper)[as-35194-robot-gripper-.html#UUID-615f1cd0-c94d-2caf-556f-d588cec2487d\_UUID-e6775622-8bb2-1625-05b3-a0f150e05715]