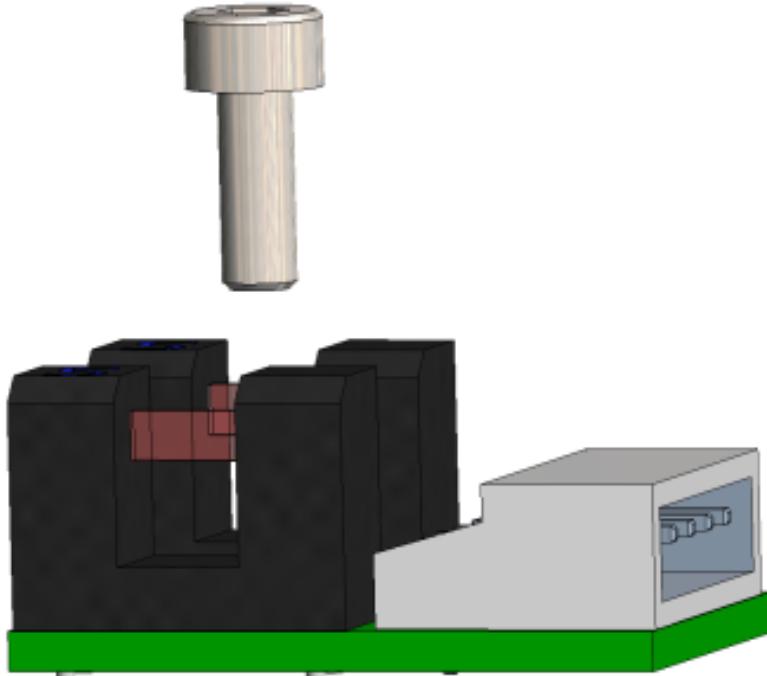


AS-35008 (Centro de PCB de la pinza)



Retire AS-35008 (centro de PCB de la pinza)

Tiempo estimado de retirada: 15 minutos

Herramientas necesarias:

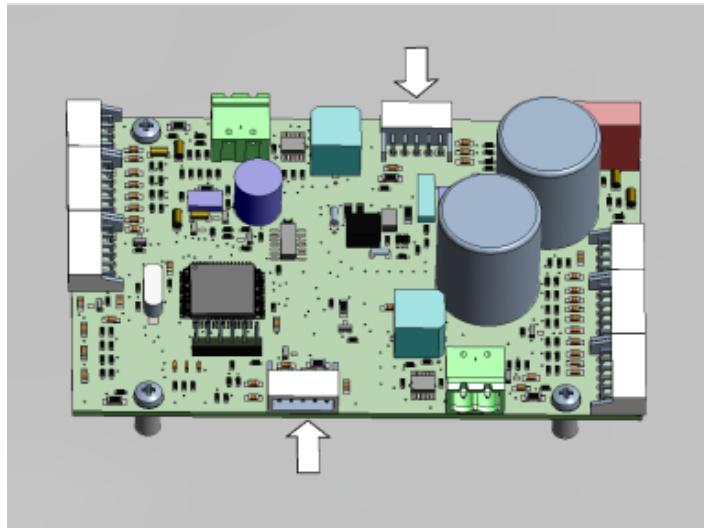
- Llave hexagonal - 2,5mm
- Llave hexagonal - 3 mm

Preparación:

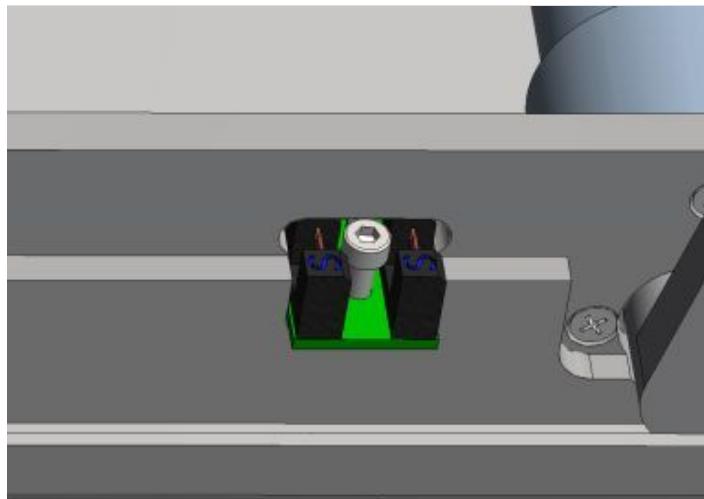
- Retire AS-35194 (Pinza del robot)[as-35194–robot-gripper-.html#UUID-615f1cd0-c94d-2caf-556f-d588cec2487d_UUID-d1cefc1d-d8cc-4e4f-887e-a075f10e1282]
- Retire AS-35005 (Guías de agarre)[as-35005–gripper-guides-.html#UUID-cdeed872-305f-7ddf-5b3e-d2bc6e13c8e3_UUID-b0bfc215-c7ec-9f6e-408a-3921ee9376f6]
- Retire AS-35000 (Hoja de agarre)[as-35000–gripper-sheet-.html#UUID-2c1717b0-32fe-394c-4c67-05f604a82c60_UUID-a9500aaa-a26b-918e-91d8-459e34f60c6f]

Procedimiento:

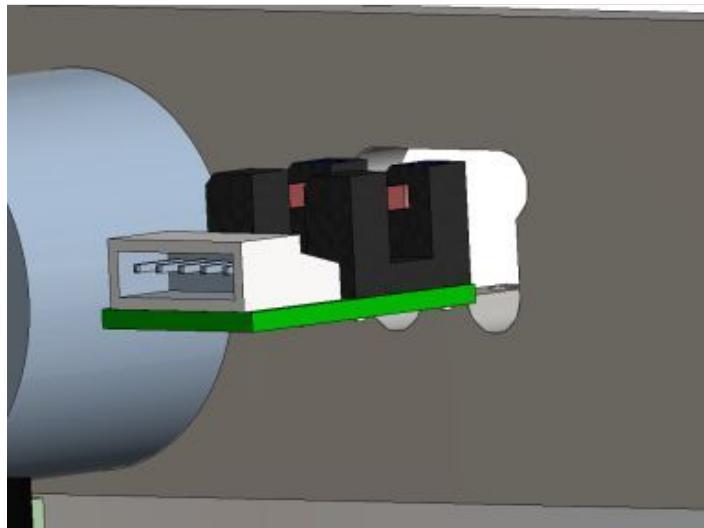
-
1. Desconecte el centro de la PCB de la pinza de la CPU de la pinza.



2. Desatornille el tornillo hexagonal m3x8mm (llave hexagonal de 2,5mm) Asegúrese de que la barra de gancho esté retirada.



3. Tire del centro de la PCB de la pinza hacia el centro de la pinza y retírela.



Instalar AS-35008 (centro de PCB de la pinza)

Tiempo estimado de instalación: 15 minutos

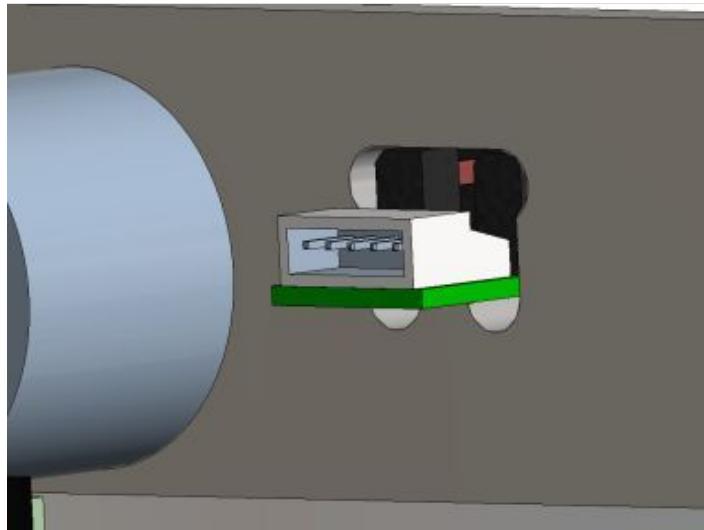
Herramientas necesarias:

- Llave hexagonal - 2,5mm

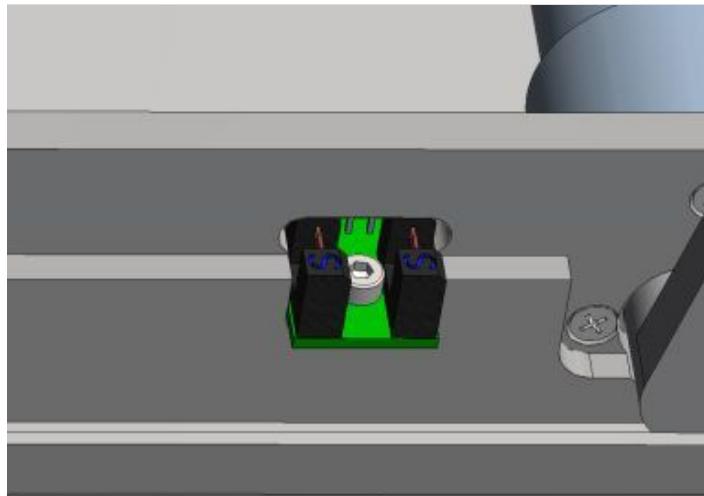
- Llave hexagonal - 3 mm

Procedimiento:

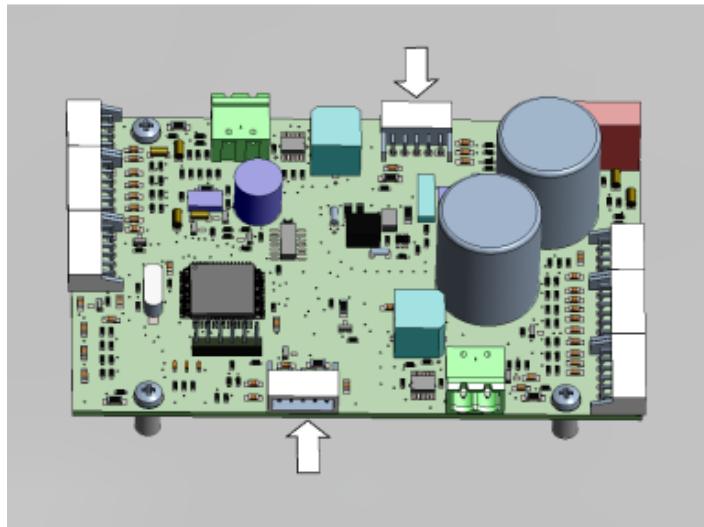
-
1. Coloque el centro de la PCB de la pinza en la posición correcta. Colóquelo en su lugar desde el centro de la pinza y hacia afuera.



2. Apriete el tornillo hexagonal m3x8mm (llave hexagonal de 2,5mm)



3. Conecte el centro de la PCB de la pinza a la PCB 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-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]
-