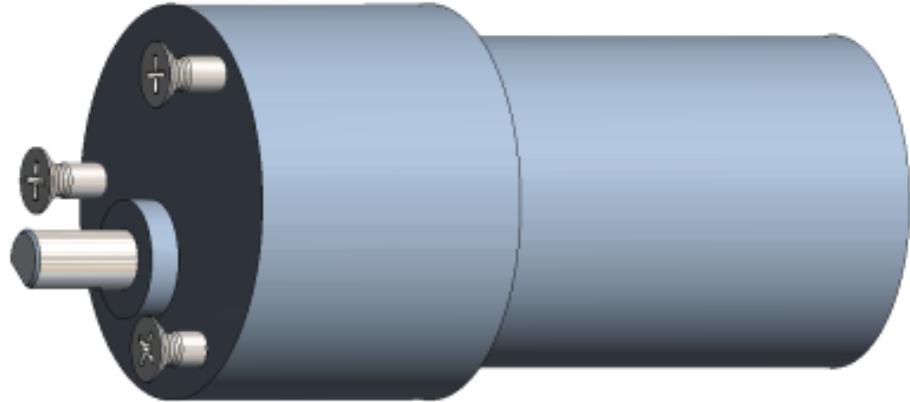


AS-35007 (Motor de pinza)



Retire AS-35007 (Motor de agarre)

Tiempo estimado de retirada: 25 minutos

Herramientas necesarias:

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

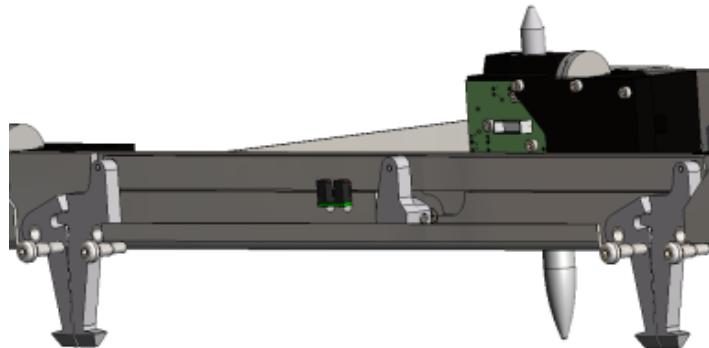
Preparación:

- 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-3921ee9376f]
- Retire AS-35000 (Hoja de agarre)[as-35000-gripper-sheet-.html#UUID-2c1717b0-32fe-394c-4c67-05f604a82c60_UUID-a9500aaa-a26b-918e-91d8-459e34f60c6f]

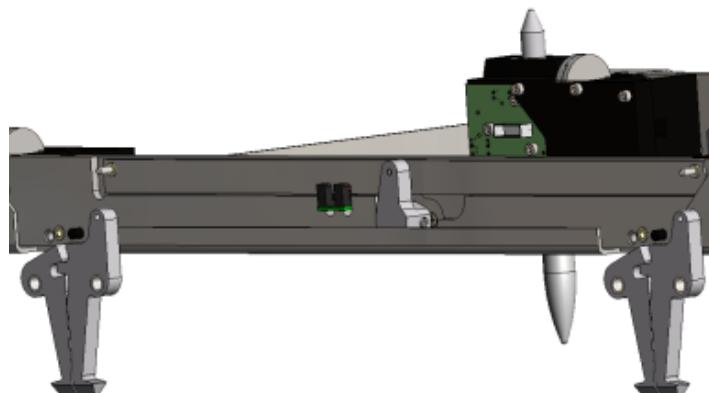
Nota

Hay dos juegos de ganchos diferentes en una pinza. Uno en la parte delantera y otro en la parte trasera de la pinza

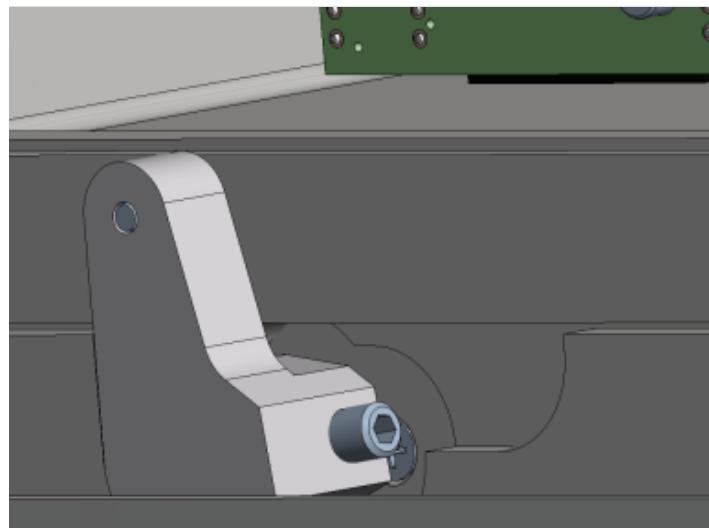
-
1. Desatornille cuatro tornillos hexagonales m5/6-10 mm (llave hexagonal de 3 mm)



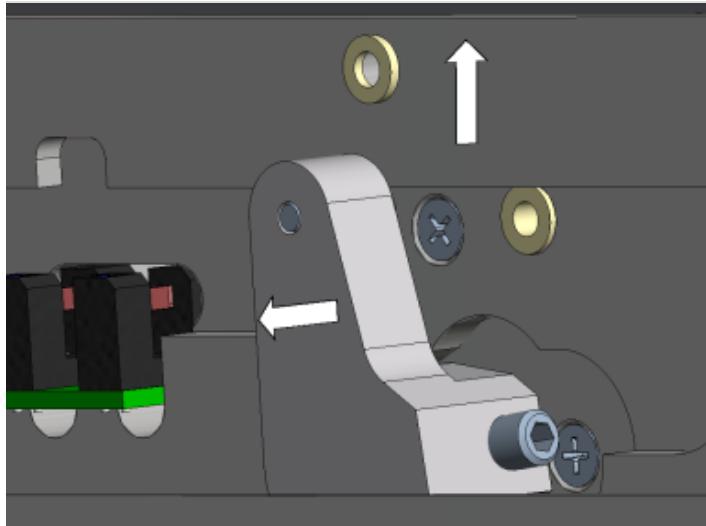
-
2. Retire los cuatro ganchos.



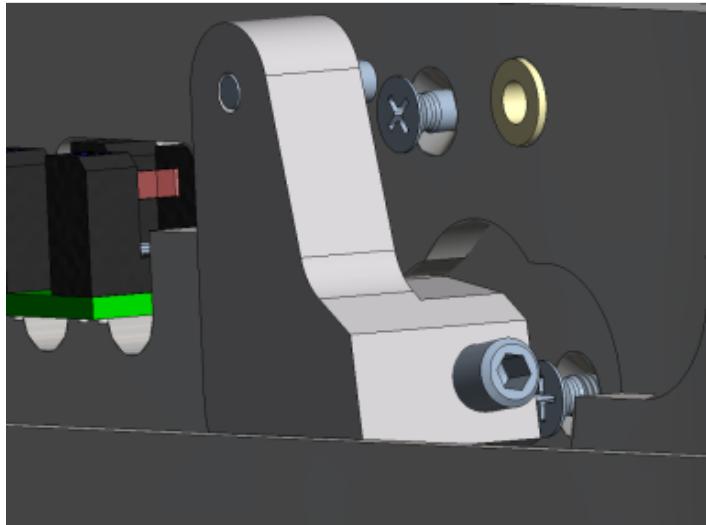
-
3. Afloje el tornillo hexagonal m5x10mm (llave hexagonal de 2,5mm) en la manivela del gancho, pero no los quite. Tire de la manivela del gancho ligeramente hacia afuera.



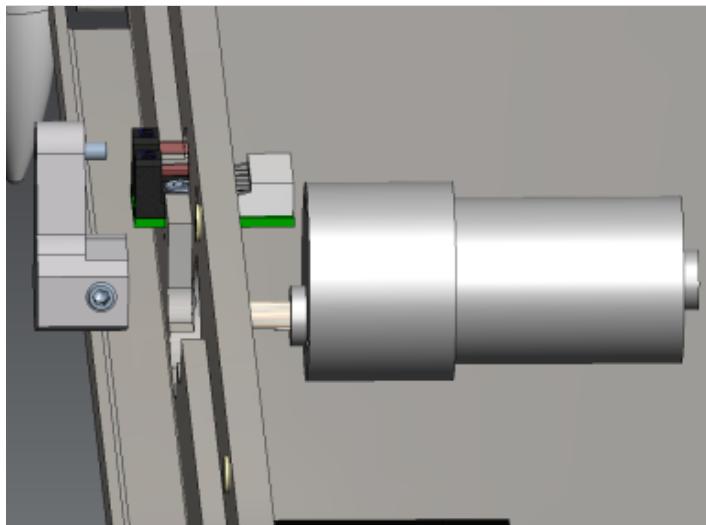
4. Retire la barra de gancho.



5. Para quitar la biela del gancho y el motor de la pinza, debe desatornillar los tres tornillos PZ1 m3x6mm (destornillador PZ1) que sujetan el motor de la pinza. Es posible que debas girar un poco la manivela del gancho para acceder a todos los tornillos.



6. Retire el gancho, la manivela y el motor de la pinza. Desconecte el motor de la pinza de la PCB de la pinza.



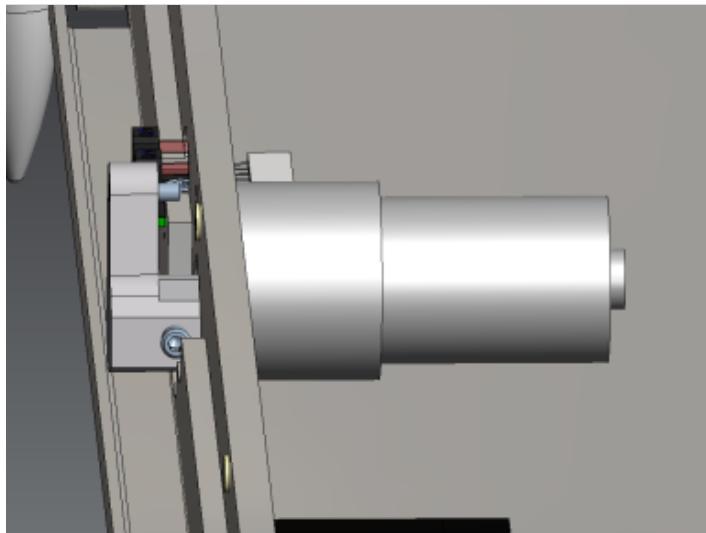
Instalar AS-35007 (Motor de pinza)

Tiempo estimado de instalación: 25 minutos

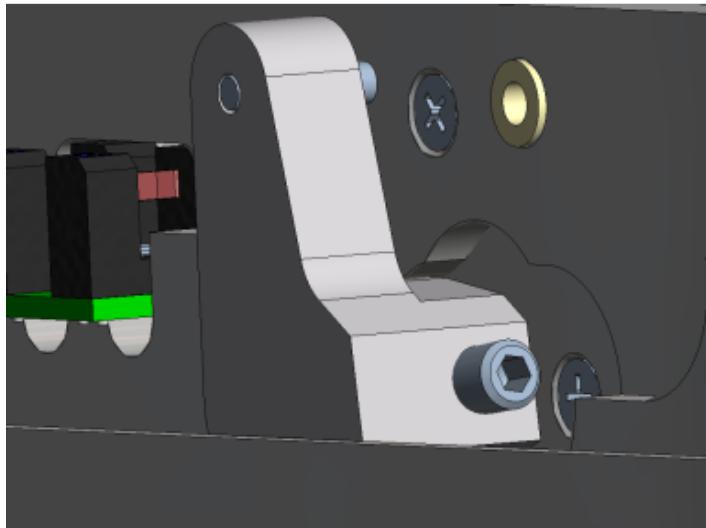
Herramientas necesarias:

- Llave hexagonal - 2,5 mm

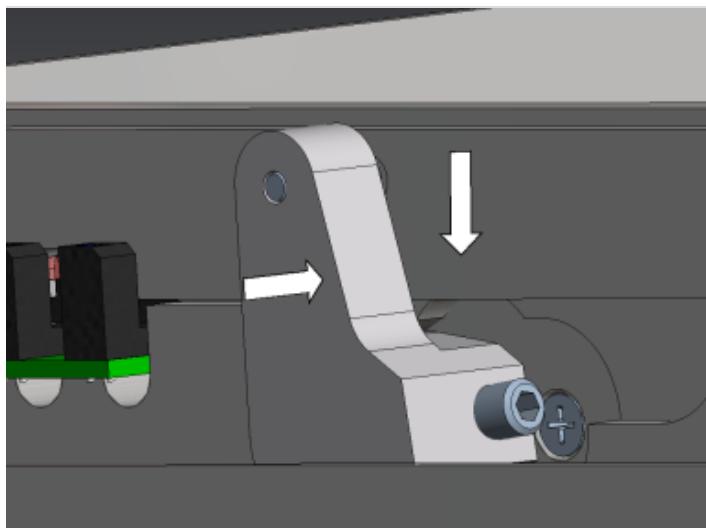
- Llave hexagonal - 3 mm
- Destornillador - Pozidriv PZ1

Procedimiento:

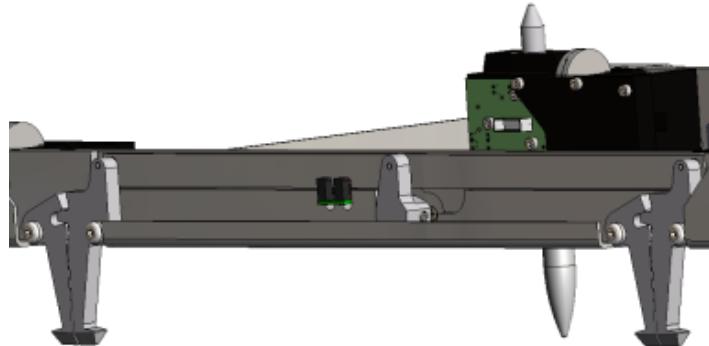
1. Coloque la manivela de gancho en el eje del motor, pero NO la apriete todavía.



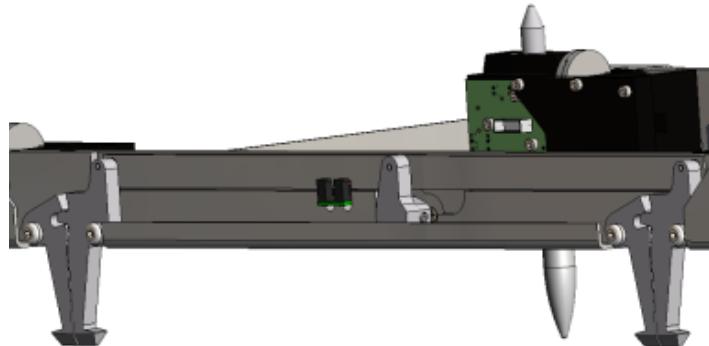
1. Fije los tres tornillos PZ1 m3x6mm (destornillador PZ1) al motor y conéctelo a la PCB de la pinza.



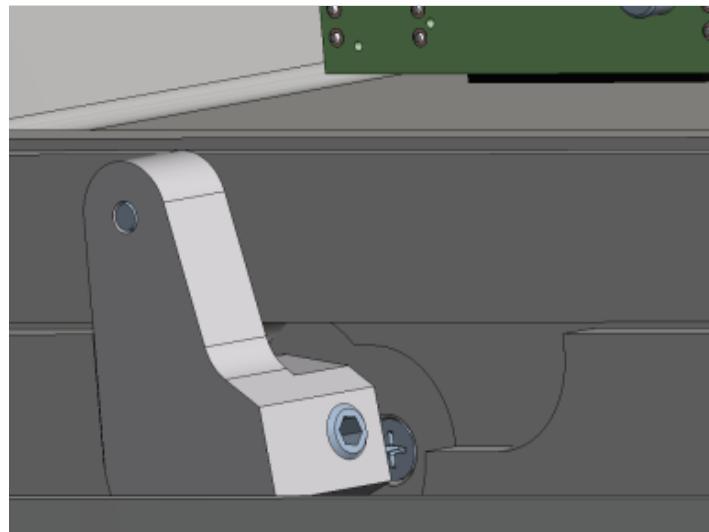
1. Coloque la barra de gancho en el pasador de la manivela del gancho.



1. Coloque dos ganchos 2 en su posición y fíjelos con cada tornillo hexagonal m5/6-10 mm (llave hexagonal de 3 mm)



1. Coloque dos ganchos 1 en su posición y fíjelos con cada tornillo hexagonal m5/6-10 mm (llave hexagonal de 3 mm)



Nota

The setscrew should not be positioned on the flat spot of the motor axle, but on the round side.

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 top guide)[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]

© 2024 AutoStore AS Last modified: November 3, 2022