

## 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:

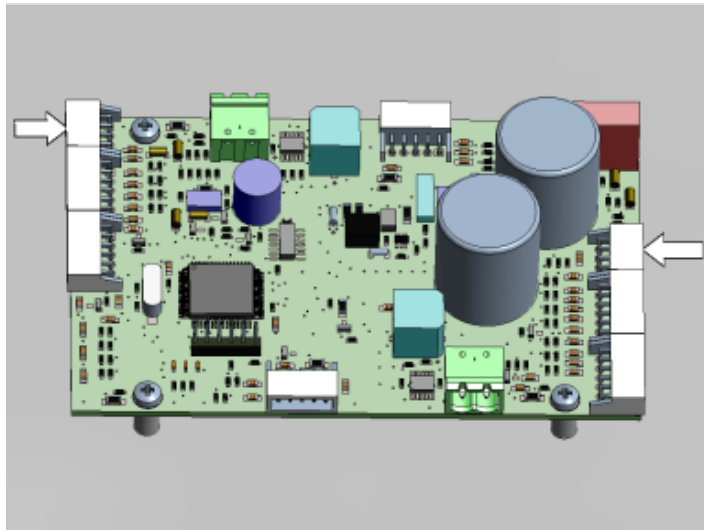
- Llave hexagonal - 2,5 mm
- Llave hexagonal - 3 mm
- Destornillador, Pozidriv PZ1

#### Preparación:

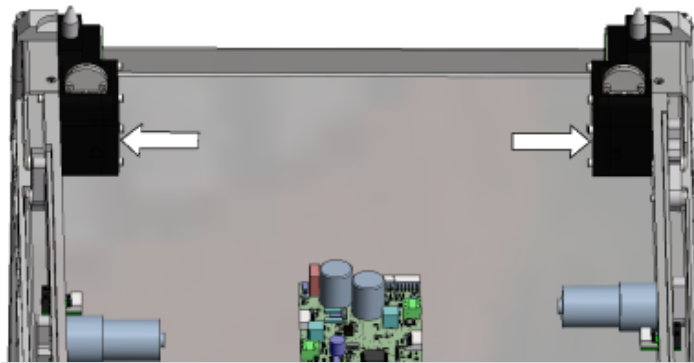
- Retire AS-35194 (Pinza del robot)[as-35194--robot-gripper-.html#UUID-615f1cd0-c94d-2caf-556f-d588cec2487d\_UUID-d1cefc1d-d8cc-4e4f-887e-a075f10e1282]
- Retire AS-35005 (Guías de agarre)[as-35005--gripper-guides-.html#UUID-cdeed872-305f-7ddf-5b3e-d2bc6e13c8e3\_UUID-b0bfc215-c7ec-9f6e-408a-3921ee9376f6]
- Retire AS-35000 (Hoja de agarre)[as-35000--gripper-sheet-.html#UUID-2c1717b0-32fe-394c-4c67-05f604a82c60\_UUID-a9500aaa-a26b-918e-91d8-459e34f60c6f]

#### Procedimiento:

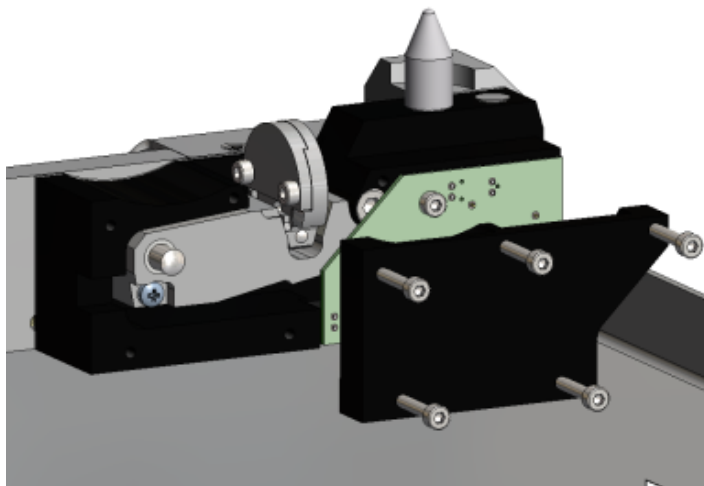
1. Desconecte los 4 cables de la placa de la CPU de la pinza de la pinza.



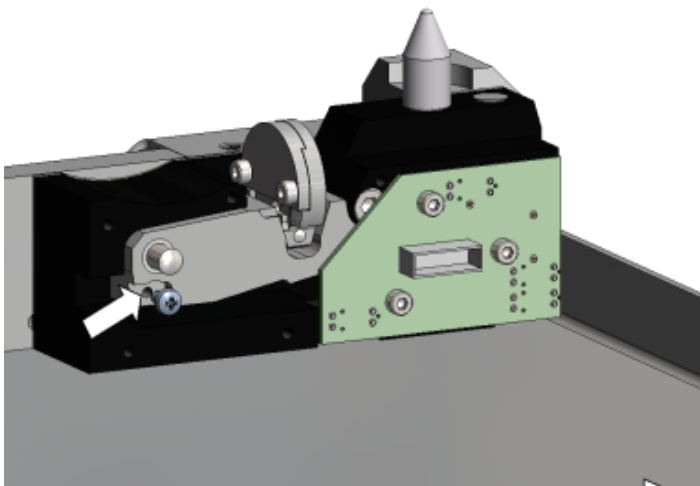
2. Debe quitar la tapa de la carcasa del sensor de tira en ambas casas de sensores del mismo lado. (Lado izquierdo/trasero delantero o lado derecho delantero/trasero)



3. Desatornille cinco screws 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 screwdriver) 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)

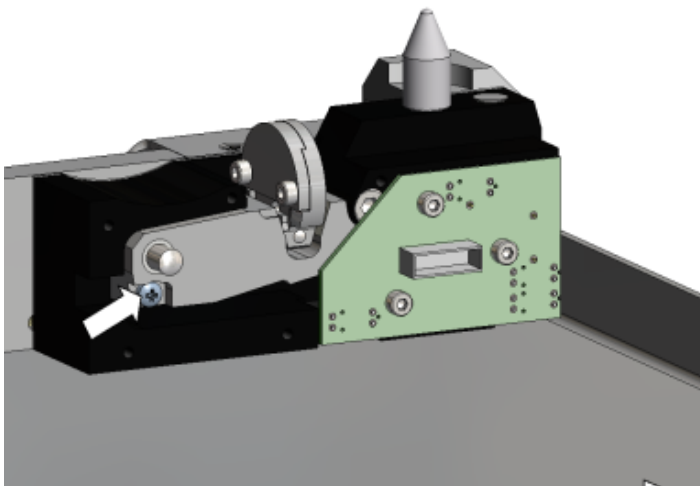
Tiempo estimado de instalación: 15 minutos

### Herramientas necesarias:

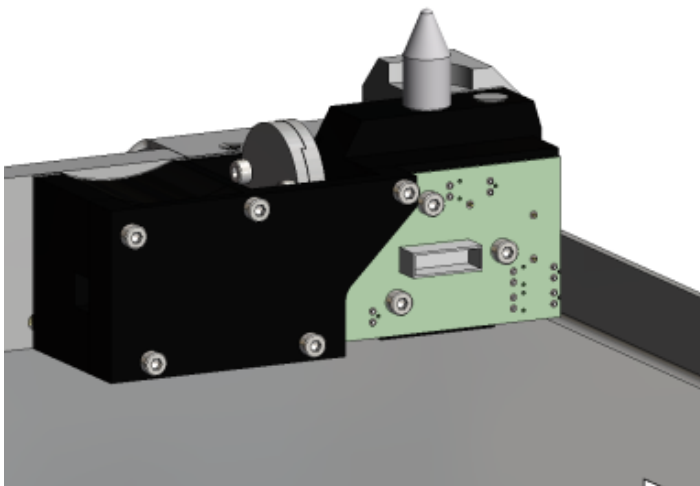
- Llave hexagonal - 2,5 mm
- Llave hexagonal - 3 mm
- Destornillador, Pozidriv PZ1

### Procedimiento:

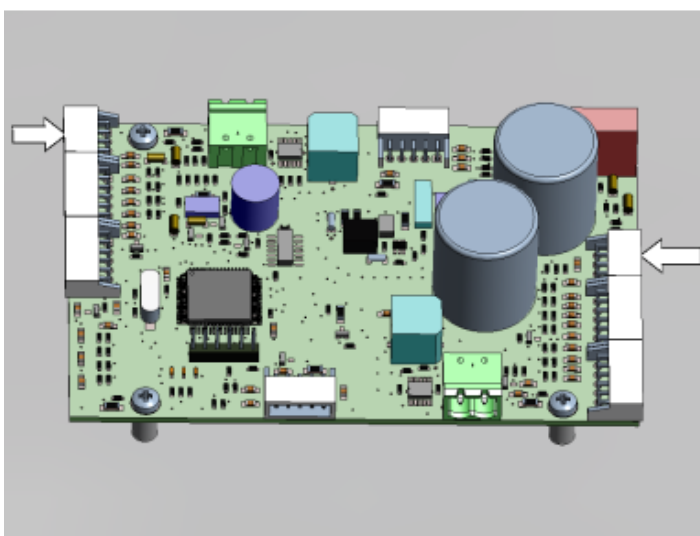
1. Conecte el cable a las dos unidades de fijación de tiras. Apriete los dos tornillos PZ1 m3x5mm (PZ1 screwdriver)



1. Vuelva a colocar la tapa de la carcasa del sensor de tira en ambas carcassas del sensor de tira y apriete los cinco screws 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]