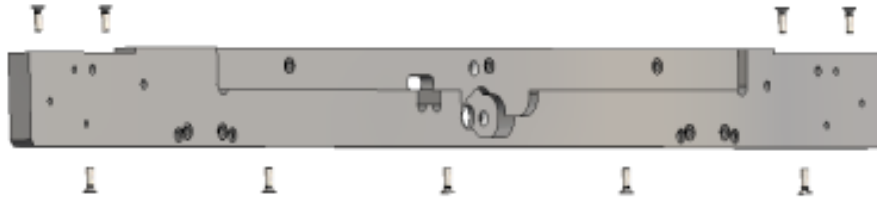


AS-35001 (Viñal de bastidor de pinza)



Retire AS-35001 (Viga de bastidor de pinza)

Tiempo estimado de retirada: 30 minutos

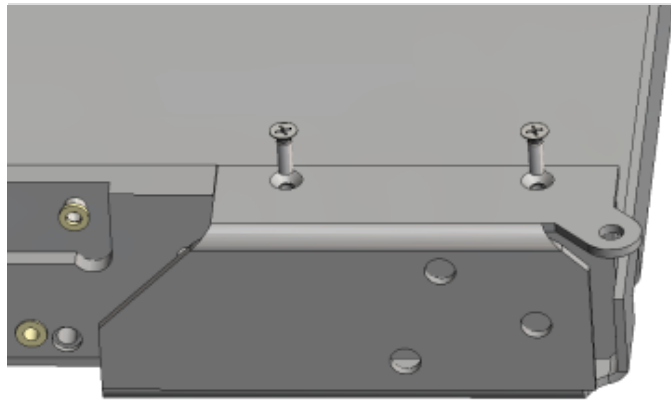
Herramientas necesarias:

- Llave hexagonal - 2,5 mm
- Llave hexagonal - 3 mm
- Llave hexagonal - 4 mm
- Destornillador - Pozidriv PZ1

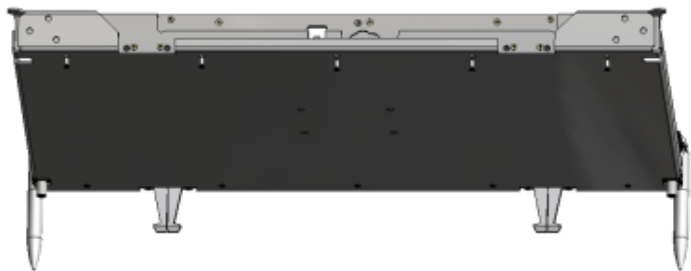
Preparación:

- 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]
- Quitar AS-35002 (Tira sensorhouse LF-RR)[as-35002--strip-sensorhouse-lf-rr-.html#UUID-98adeb45-eb85-d0a2-145f-6e18189e0a3a_UUID-d9c61592-552e-5809-2d33-3e4e493ed353]
- Quitar AS-35003 (Tira de sensor de campo RF-LR)[as-35003--strip-sensorhouse-rf-lr-.html#UUID-64987396-65ba-a94c-22dc-601c1fd550ae_UUID-0bf249e1-53b1-fede-6804-625044637b02]
- Quitar AS-35004 (Juego de ganchos)[as-35004--hook-set-.html#UUID-c309d9d4-1606-d266-7cd2-8b03b49789ea_UUID-dfbc1a2e-b492-e9f6-9a95-36692ca25fa6]
- Retire AS-35007 (Motor de agarre)[as-35007--gripper-motor-.html#UUID-99d87de5-8d38-03c1-a870-12909403ccf9_UUID-0543b0b5-add9-8751-1ff6-c1a72557db7a]
- Retire AS-35008 (centro de PCB de la pinza)[as-35008--gripper-pcb-center-.html#UUID-27f6d748-2503-db22-1976-b05a76c5cd6f_UUID-ba22510d-be5b-04c1-e766-1b253cb7b989]

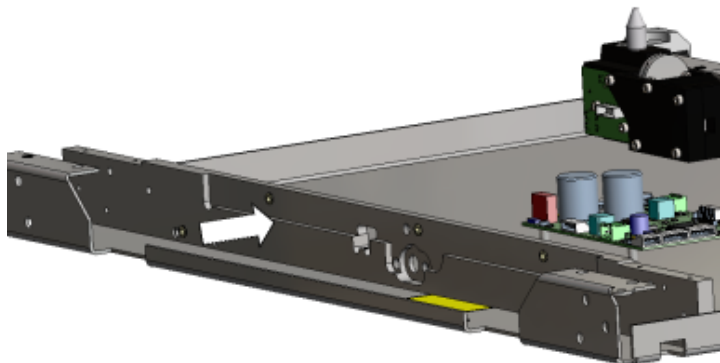
1. Desatornille dos tornillos PZ1 m3x10mm (PZ1 skrewdriver) en la parte superior de la pinza. Haga esto en ambos extremos de la viga del marco.



2. Desatornille cinco tornillos PZ1 m3x10mm (PZ1 skrewdriver) en la parte inferior de la pinza.



3. Empuje la viga del bastidor hacia el centro de la pinza y retírela.



Instalar AS-35001 (Viga de bastidor de pinza)

Tiempo estimado de instalación: 30 minutos

Herramientas necesarias:

- Llave hexagonal - 2,5 mm

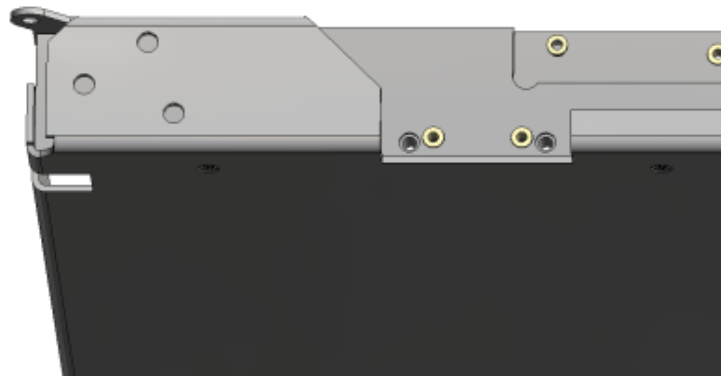
- Llave hexagonal - 3 mm
- Llave hexagonal - 4 mm
- Destornillador - Pozidriv PZ1

Procedimiento:

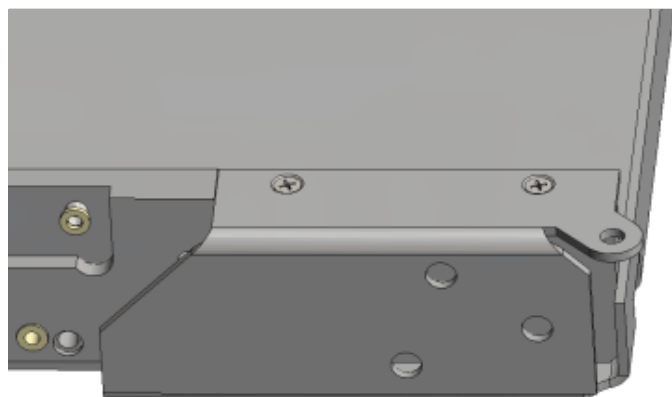
1. Coloque la viga del bastidor en la posición correcta tomándola del centro de la pinza y empujándola a su posición.



2. Apriete cinco tornillos PZ1 m3x10mm (PZ1 skrewdriver) en la parte inferior de la pinza.



3. Apriete dos tornillos PZ1 m3x10mm (PZ1 skrewdriver) en la parte superior de la pinza. Haga esto en ambos extremos de la viga del marco.

**Terminación:**

- Instalar AS-35008 (centro de PCB de la pinza)[as-35008-gripper-pcb-center.html#UUID-27f6d748-2503-db22-1976-b05a76c5cd6f_UUID-21f3a768-d5de-01be-df06-5b4b24cf465]

- Instalar AS-35007 (Motor de pinza)[as-35007--gripper-motor-.html#UUID-99d87de5-8d38-03c1-a870-12909403ccf9_UUID-2d68f96c-3f2f-1f5b-dce4-2ff71cfa8b17]
- Instalar AS-35004 (Juego de ganchos)[as-35004--hook-set-.html#UUID-c309d9d4-1606-d266-7cd2-8b03b49789ea_UUID-1925135a-e03e-bfe2-945c-f2043f40b7c7]
- Instalar AS-35003 (Tira de sensor RF-LR)[as-35003--strip-sensorhouse-rf-lr-.html#UUID-64987396-65ba-a94c-22dc-601c1fd550ae_UUID-9e805294-8411-1443-1265-97ae5931aed1]
- Instalar AS-35002 (Tira sensorhouse LF-RR)[as-35002--strip-sensorhouse-lf-rr-.html#UUID-98adeb45-eb85-d0a2-145f-6e18189e0a3a_UUID-fec926f1-fc24-7390-cef5-c031e377343a]
- 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]