

# WC-Scanner

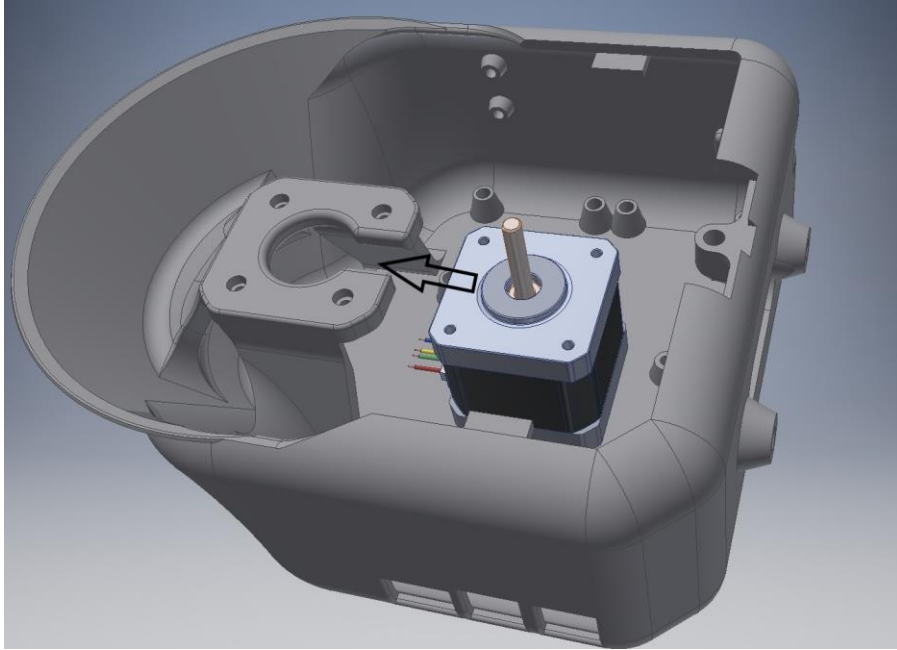
Instructions de montage

Assembly instructions

Prérequis :

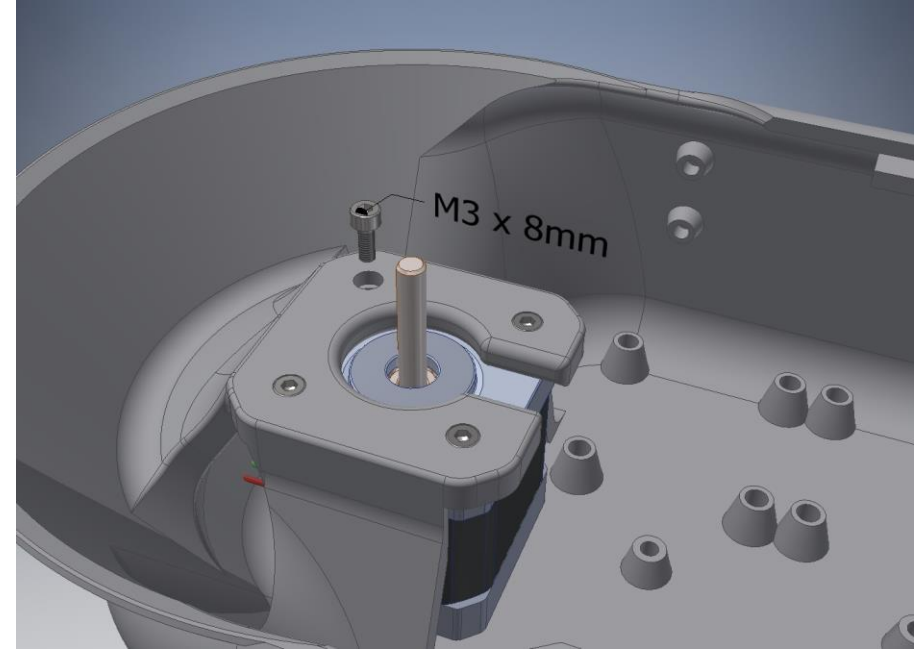
- 1 Moteur NEMA 17
- 1 Driver pour moteur pas à pas type DRV8825
- 1 Carte de support pour driver type DRV8825
- Une alimentation 12/5V avec connecteur DIN 4 broches
- Un module caméra Raspberry V2 & une nappe > 40 cm
- Un Raspberry Pi (1,2 ou 3)
- Un kit de vis métriques
- Un kit d'insert filetés métriques spécial plastique (Thermo application)
- Un kit de connecteurs JST & un connecteur DIN 4 broches
- Câbles 1,5mm<sup>2</sup> & jumpers
- Un fer à souder

1



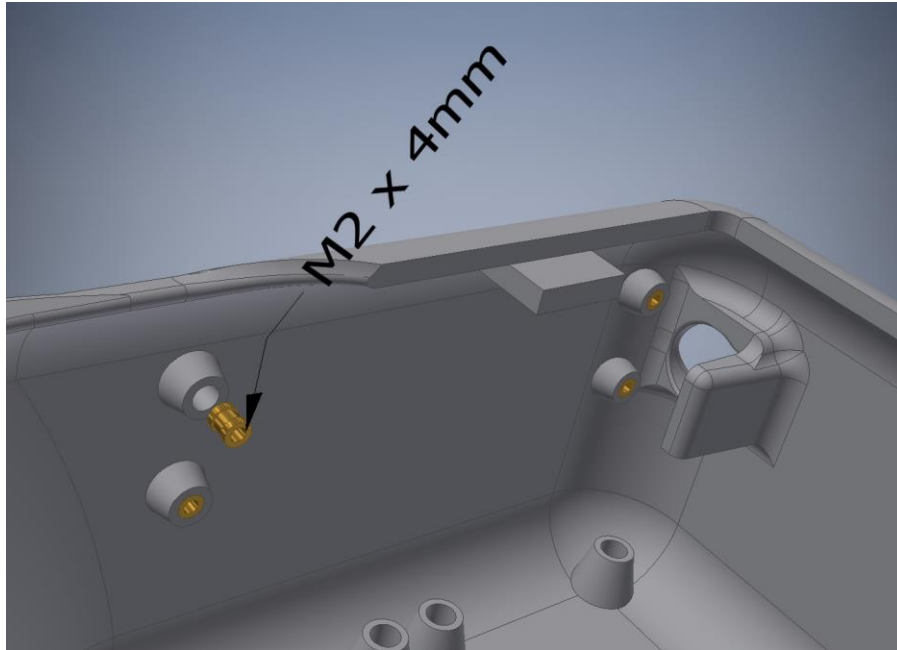
- Insérer le moteur type NEMA 17 dans son logement
- Insert NEMA 17 motor into its housing

2



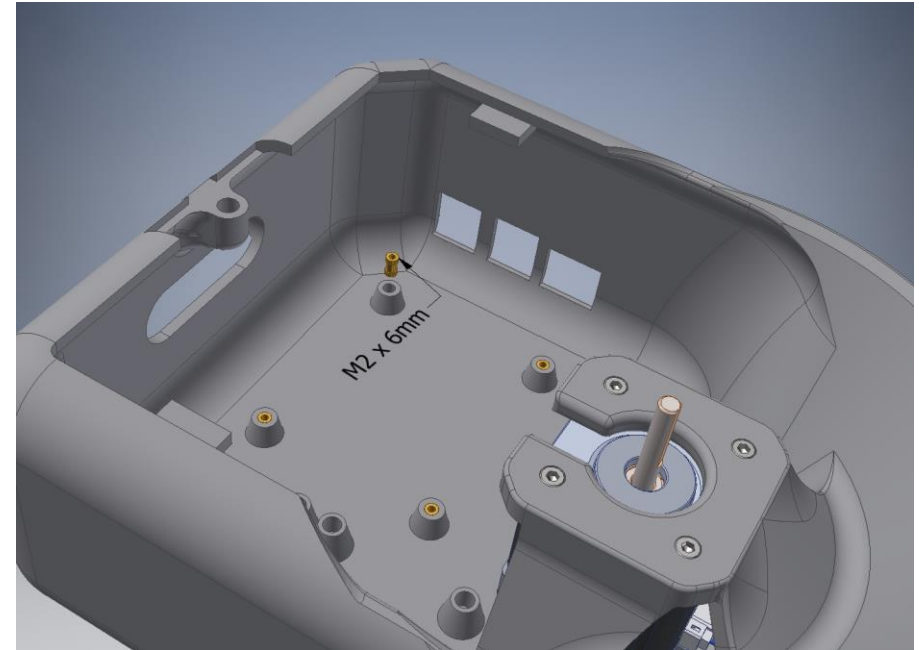
- Avec 4 vis M3x8mm, verrouiller le moteur dans son logement.
- Lock the motor in its housing using 4 M3x8mm screws

3



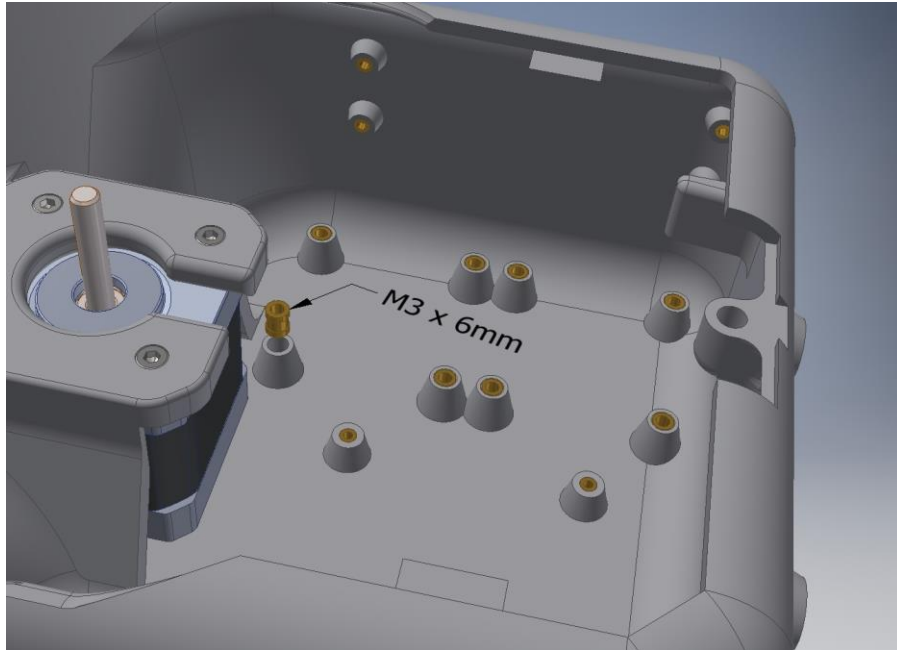
- À l'aide d'un fer à souder, insérer les inserts filetés (M2x4mm, 4pc)
- Using a soldering iron, insert the threaded inserts (M2x4mm, 4pc)

4



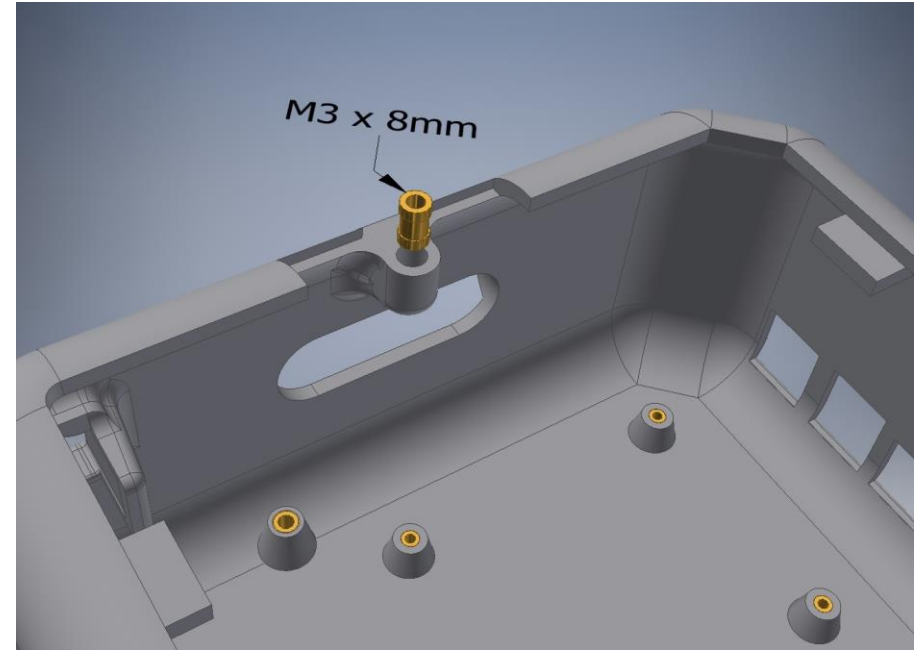
- Faire de même pour les fixations du Raspberry Pi (M2\*6mm, 4pc)
- Do the same for the Raspberry pi mounting (M2\*6mm, 4pc)

5



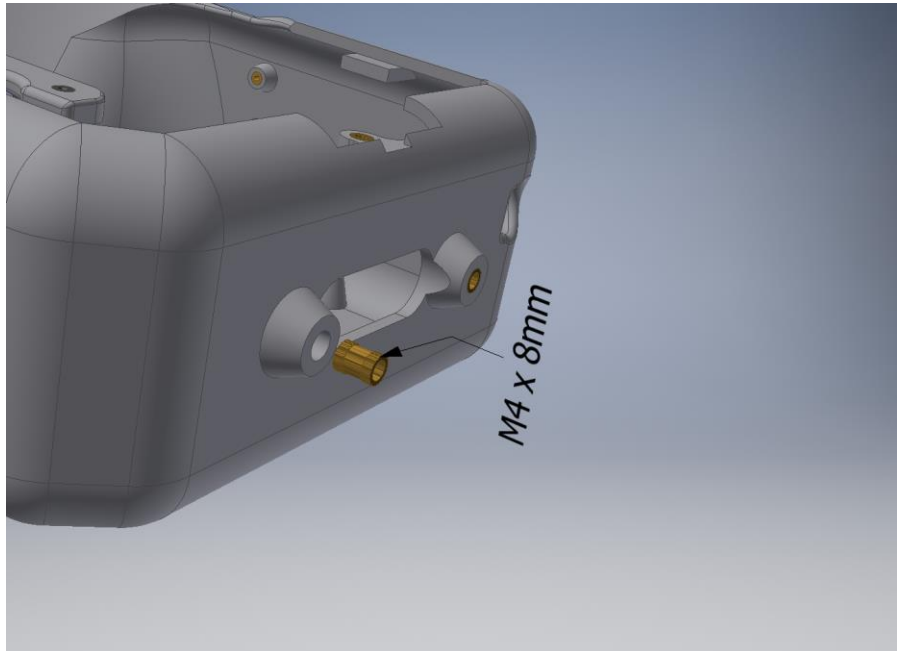
- Ajouter également les inserts pour le module cache câble et la carte de contrôle du moteur (M3 \* 6mm, 8pc)
- Also add inserts for the cable cover module and the motor driver board

6



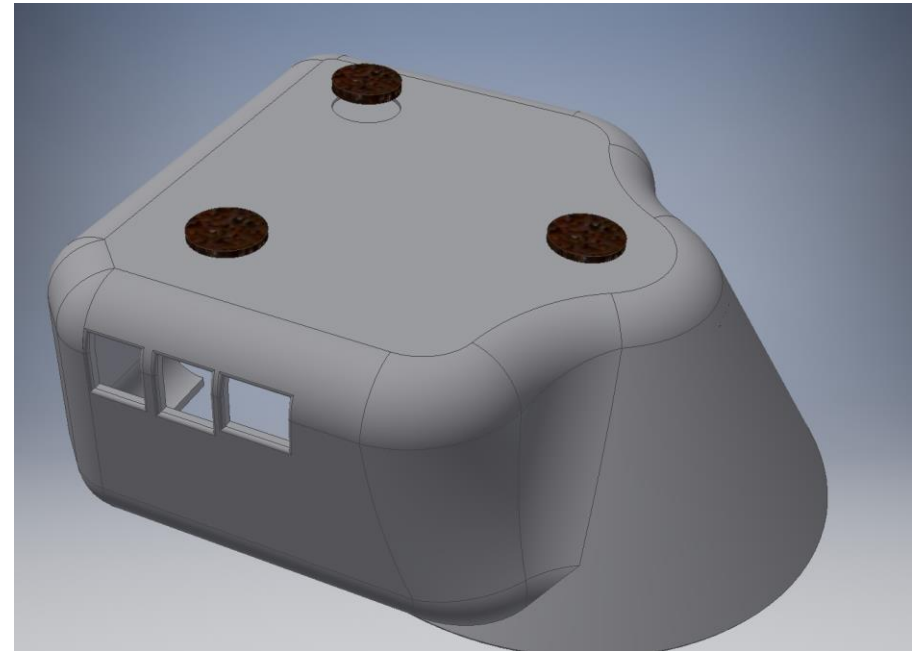
- Ajouter l'insert pour la fixation du capot
- Add the insert for fixing the hood

7



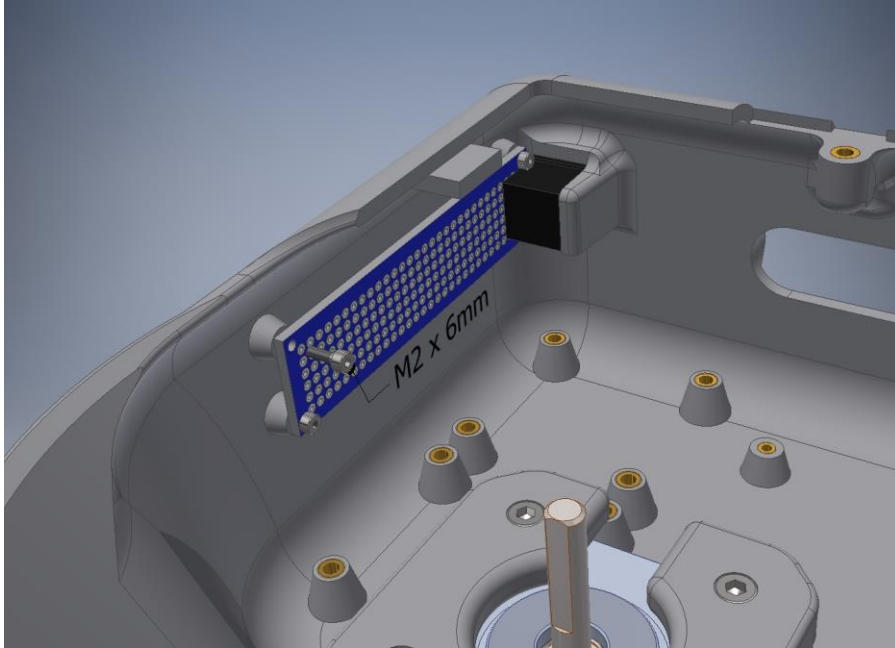
- Ajouter les inserts pour la fixation du bras à la base (M4 x 8mm, 2pc)
- Add inserts for attaching the arm to the base (M4 x 8mm, 2pc)

8



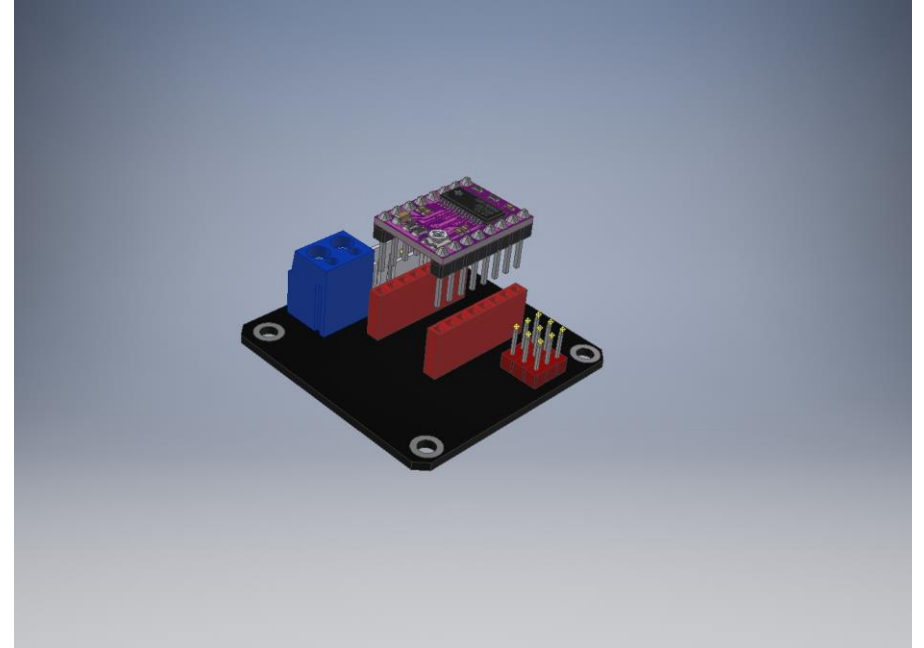
- Ajouter les patins de protections (3pc)
- Add protection pads (3pc)

9



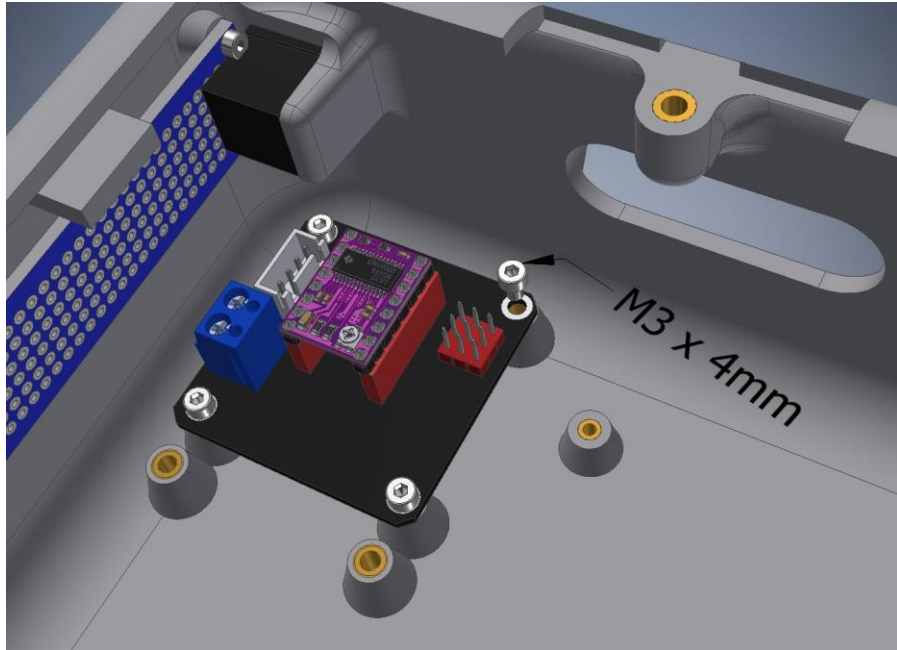
- À l'aide de 4 vis M2x6mm, fixer la carte d'alimentation à la base
- Using 4 M2x6mm screw, secure the power board to the base

10



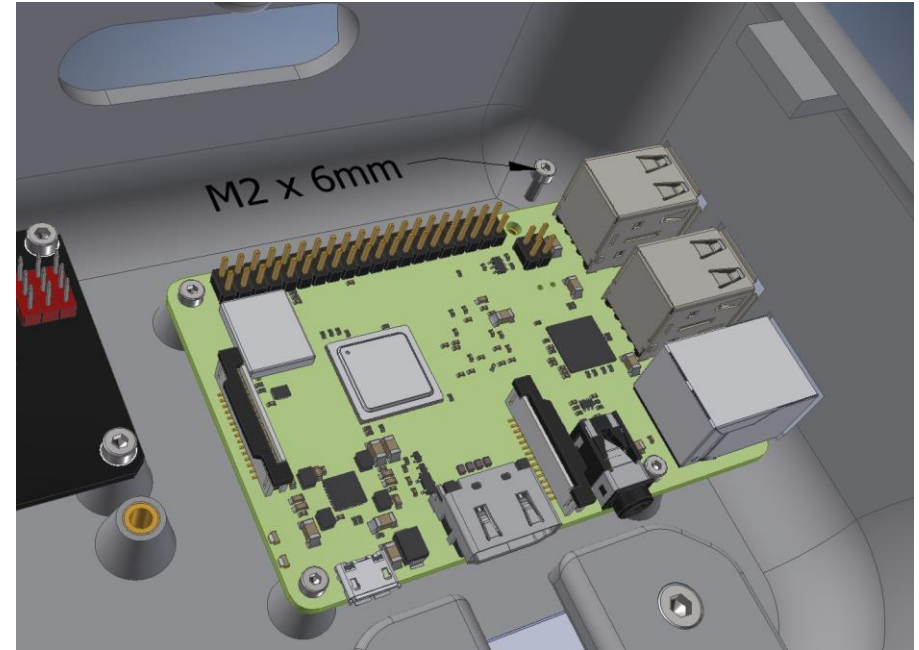
- Ajouter le driver type DRV8825 comme décrit à la carte support
- Fixer le câble d'alimentation à la carte (composant bleu)
- Add the driver type DRV8825 as described on the support board
- Attach the power cable to the card

# 11



- À l'aide de 4 vis M3x4mm, fixer la carte de contrôle du moteur à la base
- Using 4 M3x4mm screw, secure the motor driver board to the base

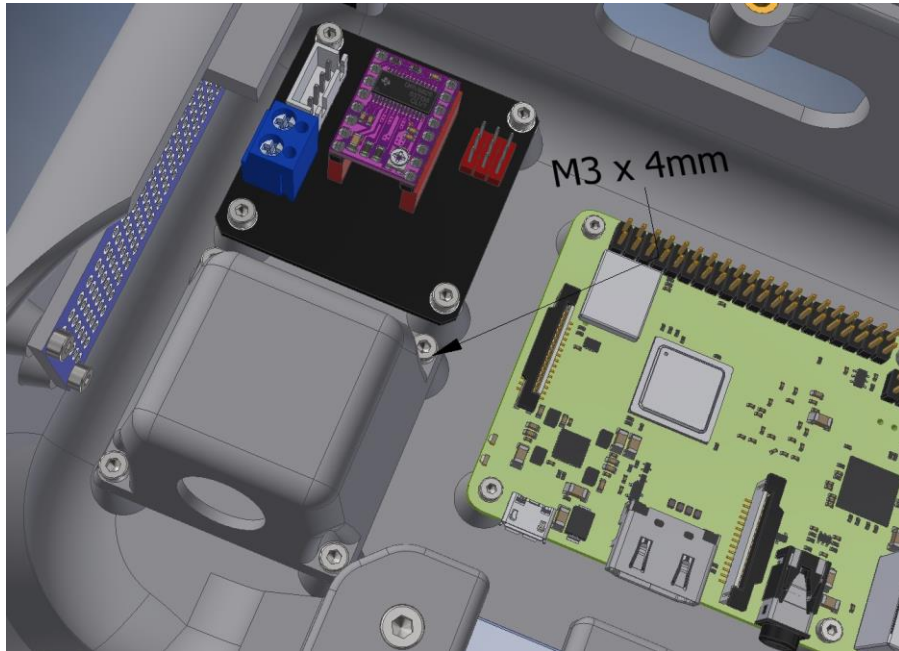
# 12



- Fixer la carte Raspberry Pi à la base (M2x6mm, 4pc)
- Attach the Raspberry Pi to the base (M2x6mm, 4pc)

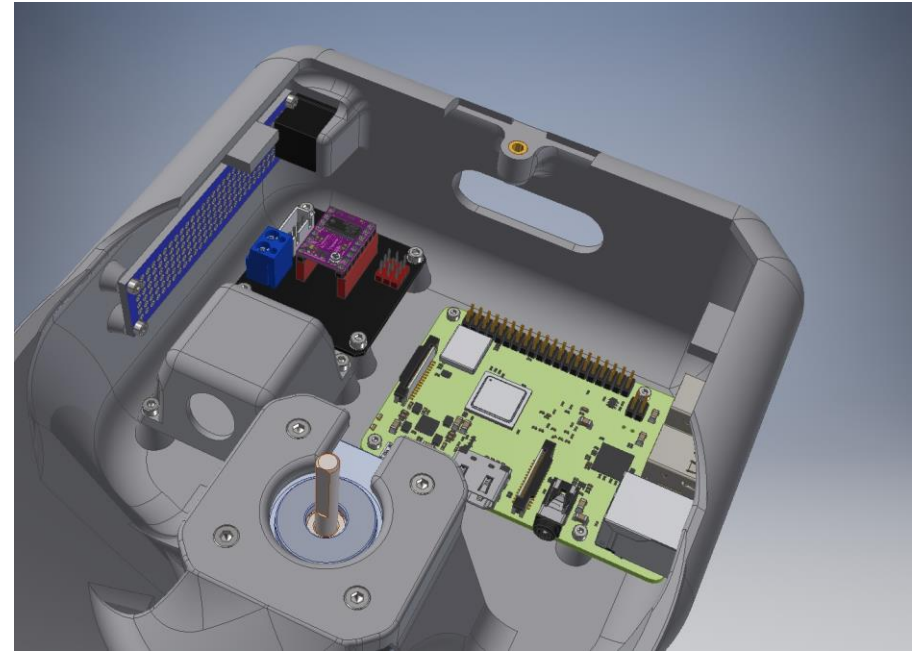


13



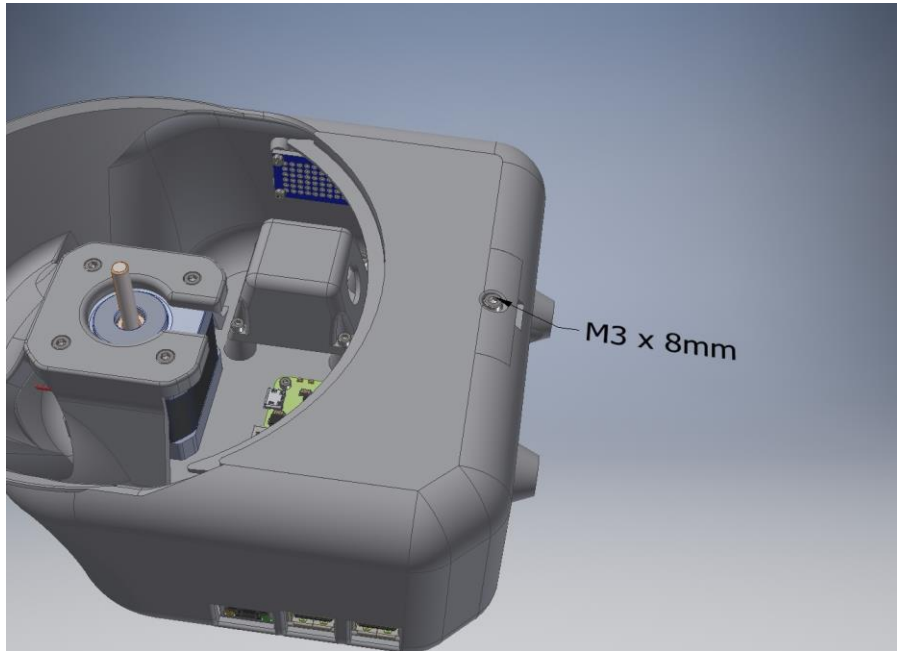
- Réaliser le câble management, utiliser une gaine flexible pour grouper les câbles et utiliser le module cache câble.
- Fixer le module cache câbles (M3x4mm, 4pc)
- Make cable management and secure the cable cover module

14



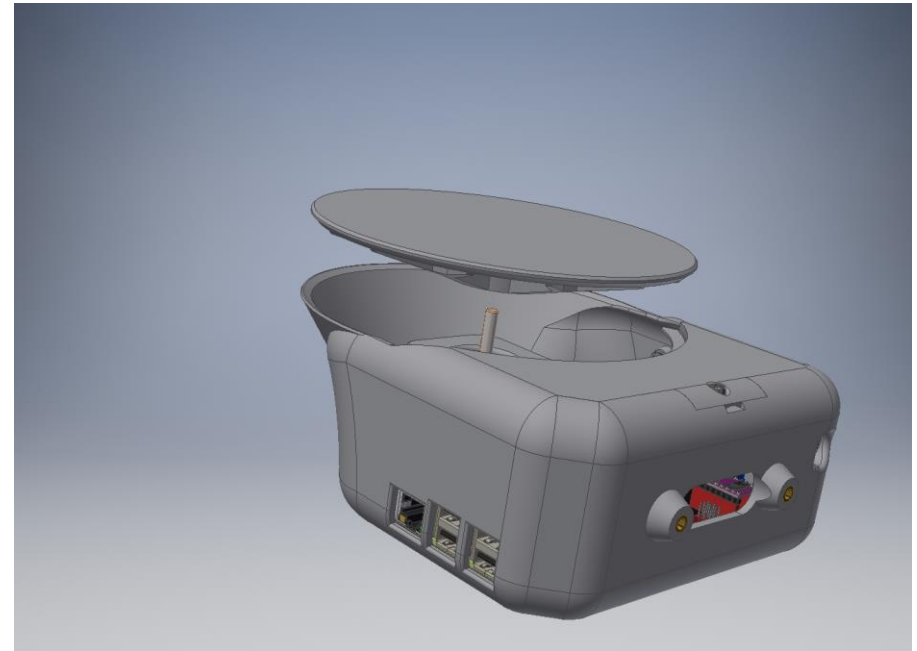
- Réaliser le câblage entre le Raspberry et la carte de contrôle du moteur.
- Complete wiring (driver board, power board, etc...)

# 15



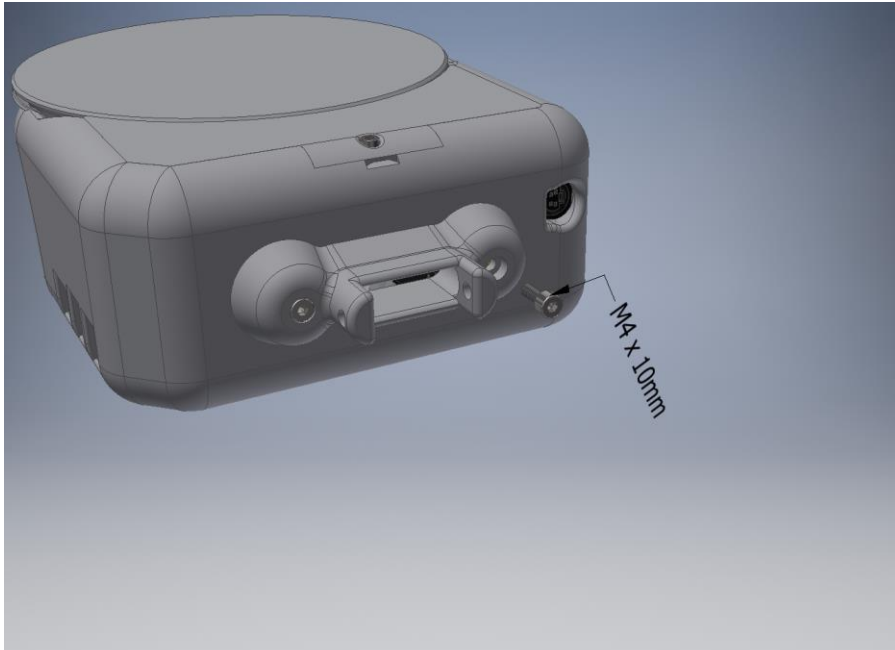
- Fixer le capot à l'aide d'une vis M3x8mm
- Secure the hood with a M3x8mm screw

# 16



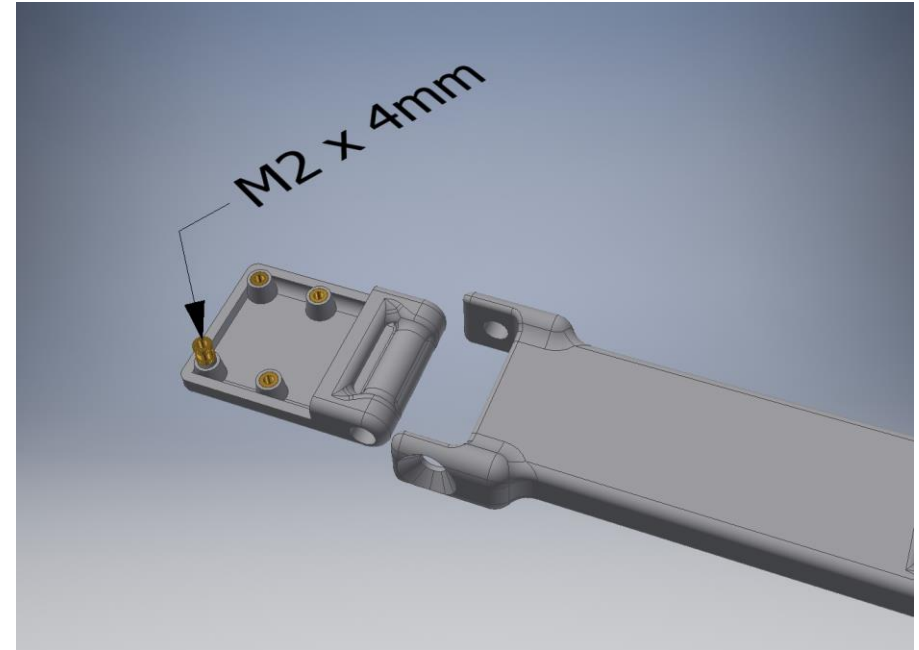
- Insérer le plateau dans l'axe du moteur
- Insert the bed in the axis of the motor

# 17



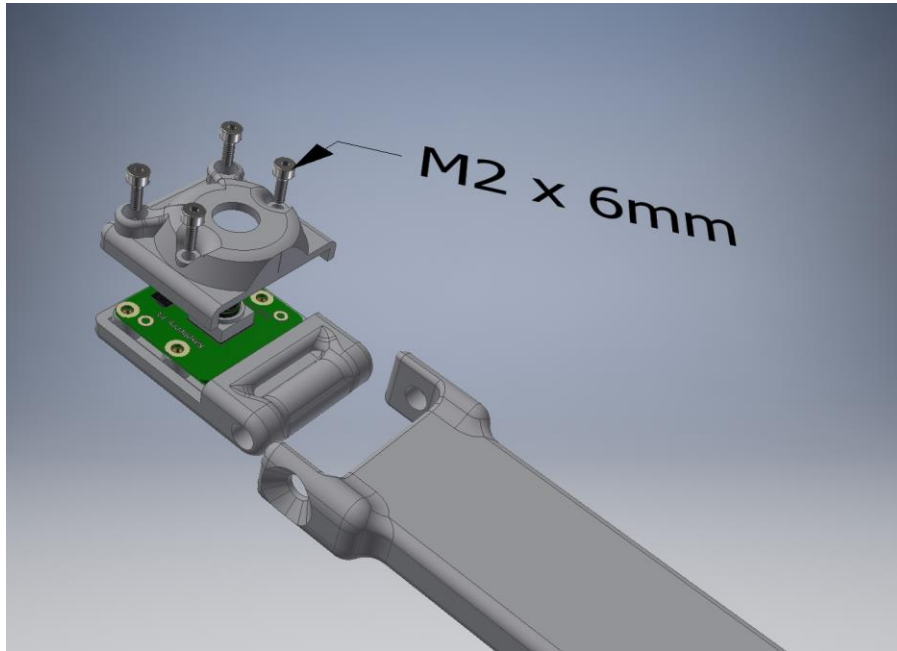
- Fixer la première pièce de fixation du bras (M4x10mm, 2pc)
- Secure the first part of the arm system (M4x10mm, 2pc)

# 18



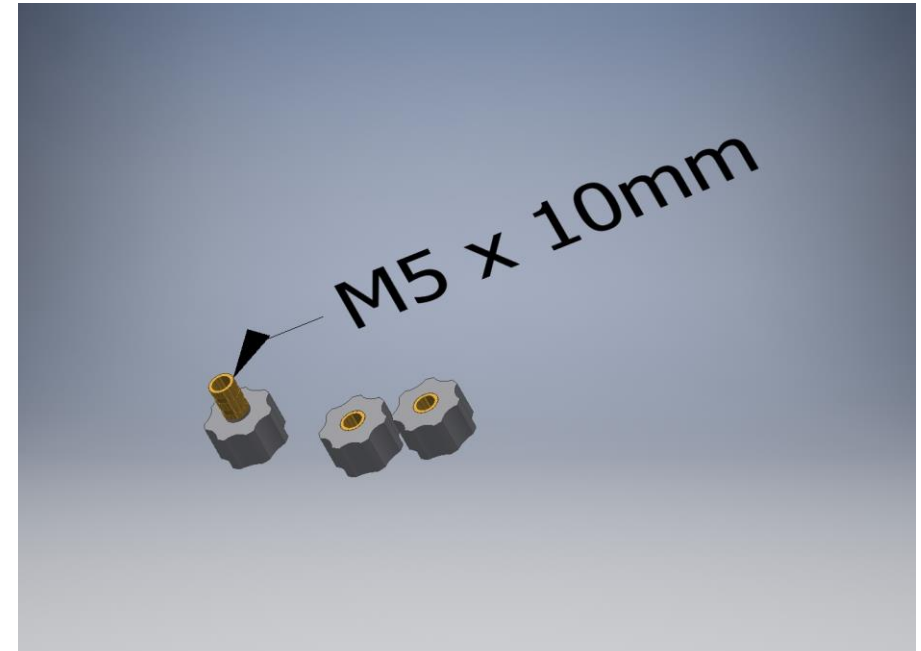
- Insérer les inserts filetés pour le module caméra (M2x4mm, 4pc)
- Faire courir la nappe vidéo depuis la base jusqu'au support du module caméra
- Insert the threaded inserts for the camera module (M2x4mm, 4pc)

# 19



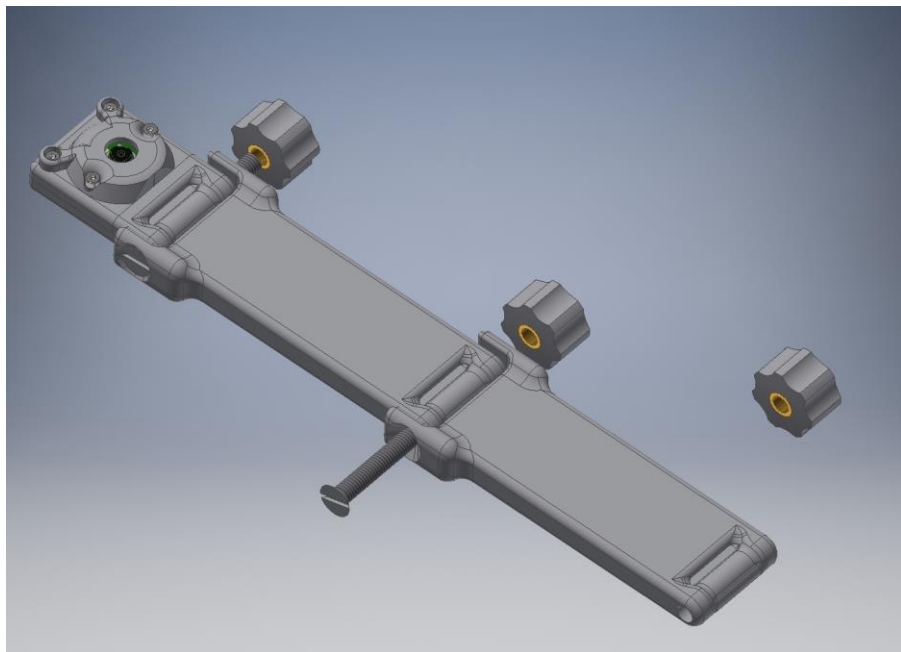
- Connecter la nappe au module caméra
- Fixer le module caméra comme décrit
- Connect the cable to the camera module
- Secure the camera module as described

# 20



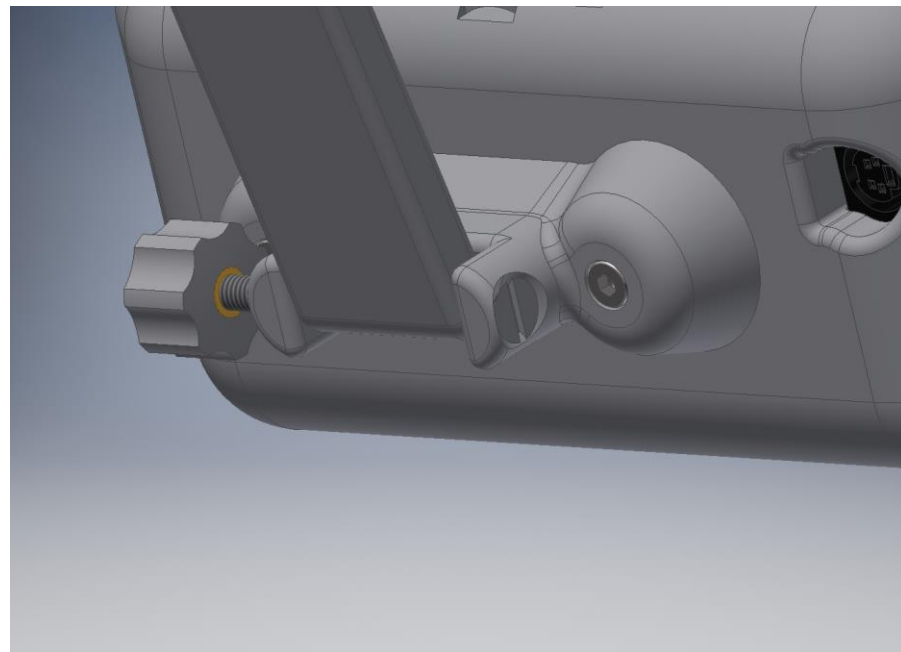
- Insérer les inserts filetés dans les molettes de réglages du bras (M5x10mm, 3pc)
- Insert the threaded inserts into the arm adjustment knobs (M5x10mm, 3pc)

# 21

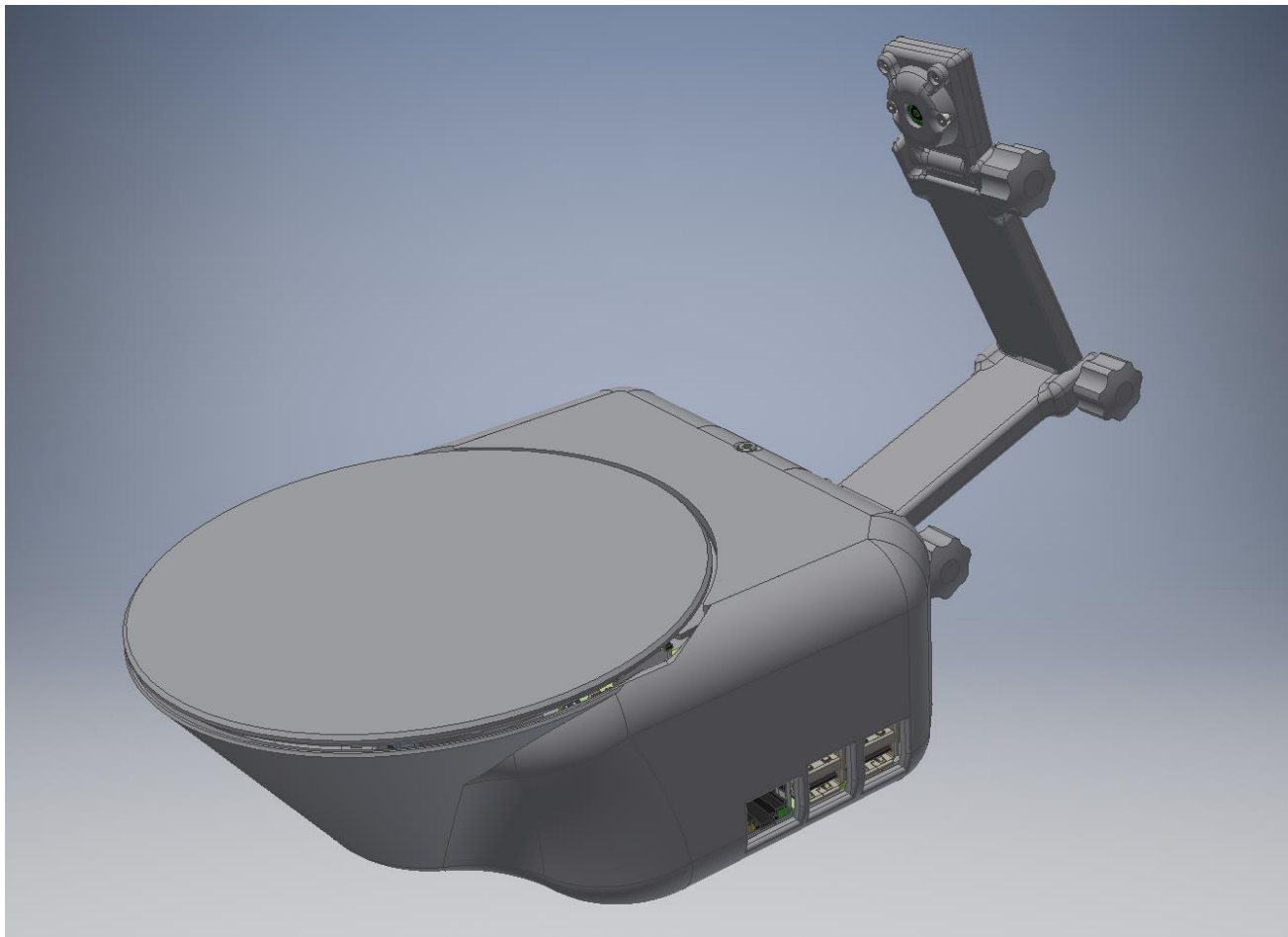


- Solidariser les éléments du bras à l'aide des molettes de réglages ainsi que de trois vis M5 à tête fraisée
- Attach arm members using the adjustment knobs and three countersunk M5 screws

# 22



- Fixer le bras de la même manière sur la base
- Secure in the same way the arm on the base



Montage terminé  
Finished assembly