

BRAZO ARTICULADO DIY 4 GRADOS DE LIBERTAD

NOTA IMPORTANTE:

TOMA EN CUENTA QUE LOS SERVOS SON DE BAJA CAPACIDAD (SG90) Y UN MANEJO INADECUADA DE LA CAPACIDAD DE CARGA PUEDE BARRER SUS ENGRANES, RECOMIENDO SOLO MANEJAR CON TARJETA DE CONTROL Y EVITAR MOVERLO MANUALMENTE, YA QUE LA CAPACIDAD SE VE AFECTADA POR EL MONTAJE, SI SE REALIZA UN MONTAJE CORRECTA, FUNCIONARA SIN PROBLEMAS, OTRA RECOMEDACION ES COMENZAR A REALIZAR PRUEBAS CON EL SERVO A 90GRADOS Y DEFINIR ANGULOS MAXIMOS Y MINIMOS DE TRABAJO. ALGUNAS PIEZAS EN PARTICULAR LAS DEL GRIPER NESESITAN PASAR UN CUTER CON CUIDADO PARA HACER EL CORRECTO ENBONE.

PASO 1

Conectar dos brazos de unión (003) a la relación triangular (006). Mantenga los tornillos de cabeza redonda M4 en el lado interno, como se muestra en la imagen y las tuercas en el lado exterior.



PASO 2

Conectar enlace (003) para la articulación de la parte trasera del brazo horizontal (005). La parte inferior del enlace (003) debe ser conectado con el brazo de accionamiento vertical (002) como se muestra. Entre los dos enlaces interponen tres arandela M4, esto para alinear mejor con el brazo vertical Mantenga los tornillos cabezas redondas M4 en el lado interno y auto tuercas de bloqueo exterior.



PASO 3

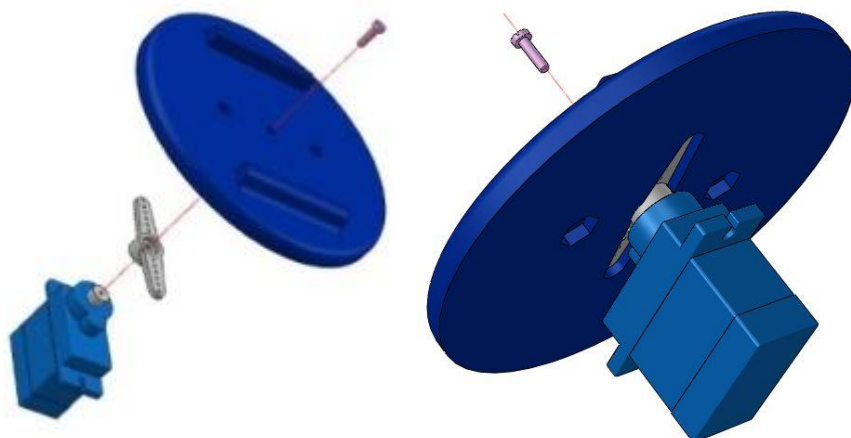
Conectar ahora los dos enlaces preinstalados en el brazo de accionamiento hacia adelante (004). Punt en el brazo posición horizontal (005) y enlace triangular (006) alineado con la conexión superior del brazo de accionamiento hacia adelante (004). Verificar la libertad de movimiento y si todo está bien, proceder al siguiente paso. .



PASO 5

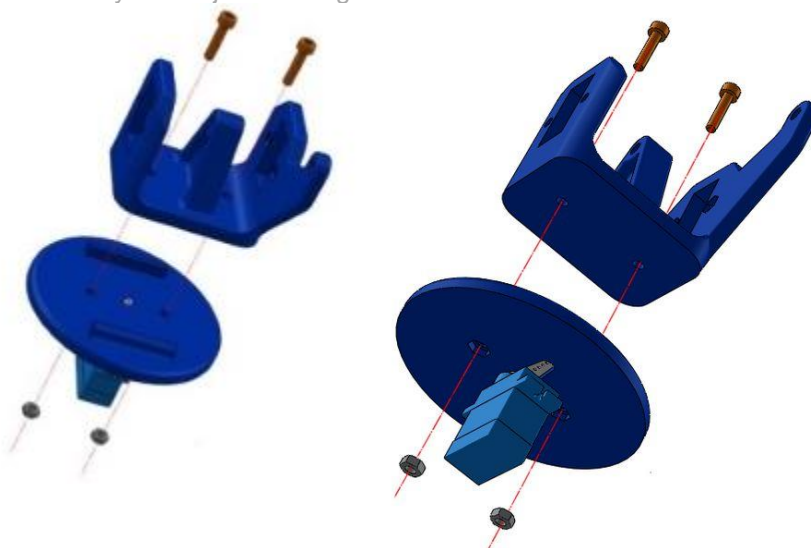
Asegúrese de que el servo está en la posición neutral al instalar el cople del doble brazo en el eje estriado(cajera) mantener el paralelo brazos al cuerpo servo Inserte el cople interior de la carcasa

por debajo de la placa redonda y fijar el servo a la placa usando uno de los dos tornillo largo suministrado con el servo



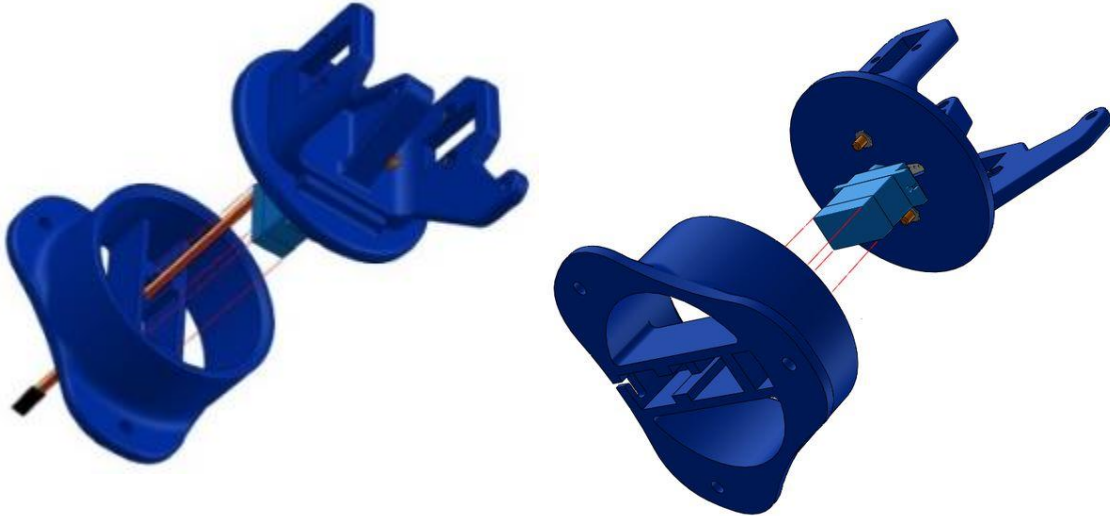
PASO 6

Poner en la posición de la base entre los dos hombros en el plato y adjuntar junto con los dos tornillos y tuercas M3. Hay dos cajas hexagonal a continuación con tornillo M3 X 10mm



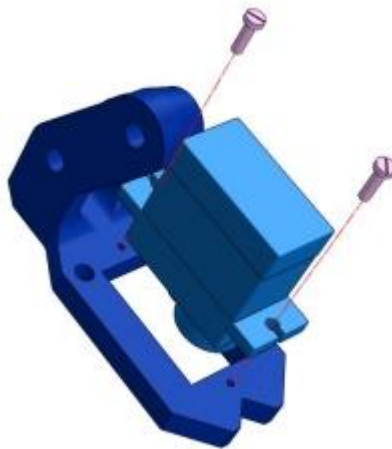
PASO 7

Alinear el servo e introducir el cableado en la parte central de la planta baja. Tire suavemente del cable para que sea recta, mientras que continuar empujando en ella que alberga el servo El cable se mantiene entonces en posición de hacerlo pasar a través de un orificio frontal.



PASO 9

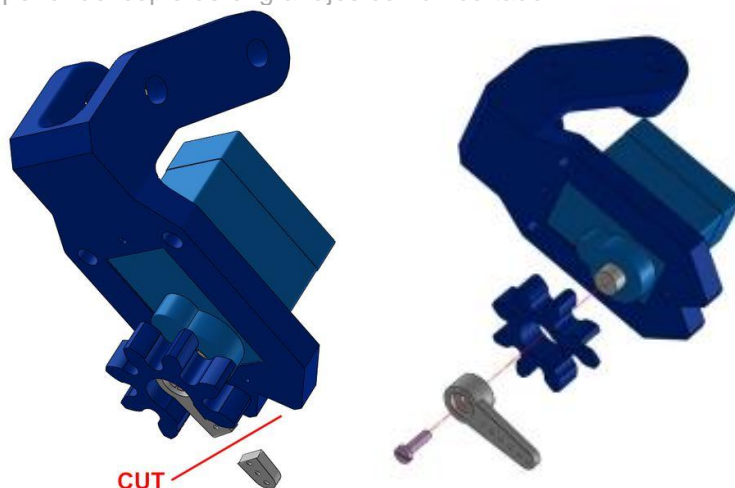
Una el servo para el apoyo del griper con los dos tornillos autorroscantes que se suministran con el servo. Mantenga el eje de salida hacia adelante.



PASO 10

Inserte el cople del servo en el engranaje de conducción, a continuación, conecte cople en el eje estriado usando el tornillo suministrado El cople del motor tiene que estar alineado hacia adelante con el servo en posición neutral.

Cortar la parte superior del cople de engranajes con un cortador.



PASO 11

Insertar un tornillo M3 en el agujero central se conectan al soporte del griper entonces apretado la tuerca de bloqueo autocontrol de la libertad de movimiento.



PASO 12

Inserte los dos polos del engranaje conducido en los orificios dedicados en el dedo hacia la izquierda el engranaje accionado tiene también un hombro que tiene que estar alineado con el lado lateral del dedo. Si encuentra dificultades para acoplarlos, reducir con cuidado con un cutter. Una vez acoplada insertar un tornillo M3 en el orificio central y una el dedo para el apoyo de la garra de la pinza Ahora está listo para ser instalado en el brazo horizontal. Verificar la libertad de movimiento de la pinza manual o utilizando un probador servo .



PASO 14

Ahora tenemos los tres principales sub conjunto listo para ser conectado entre sí. El siguiente paso vamos a unirse a la base con los brazos principales

Para unirse a la base con los brazos principales alinear el eje de las partes e insertar desde un lado con el tornillo de 24 mm de largo. También el brazo corto del servo que impulsa el movimiento vertical tiene que ser compatible el tornillo correspondiente, como se muestra en las imágenes. Compruebe la libertad de movimiento.



PASO 15

Ahora es el momento de instalar el servo que impulsan el movimiento vertical del brazo. Poner en el receptáculos dos tornillos hexagonales M3x10. El servo tiene que estar en la posición neutra con el cuerno a 90 grados en el lado derecho con la placa de presión (009) instalado (hacer pasar el cableado a través de la apertura dedicada). Introducir el servo en ángulo en el asiento cuadrado en la placa base y deslice el cuerno en la carcasa con forma de brazo que impulsa el movimiento vertical. La placa de presión contra el servo con dos tuercas M3.



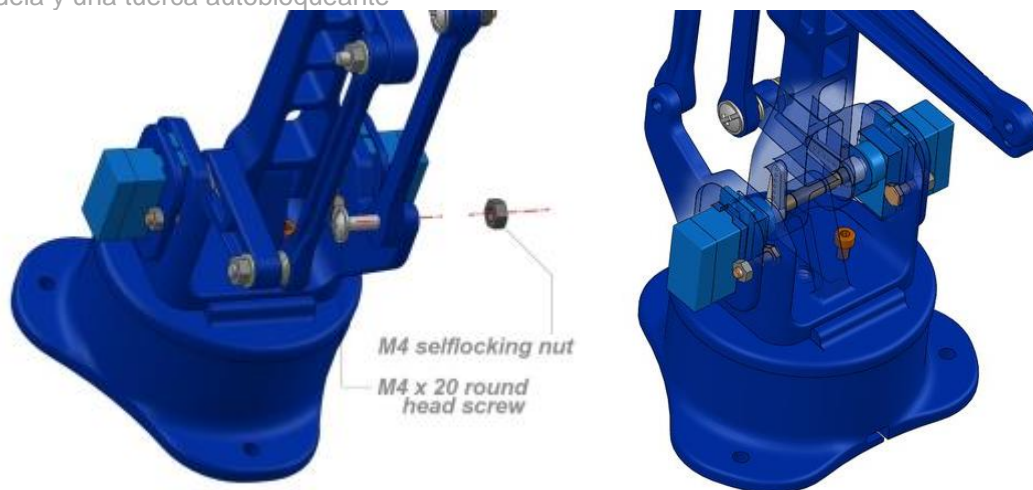
PASO 16

Secuencia para el servo conducir adelante y al revés es similar a la anterior. En este caso, el servo tiene que ser instalado con el servo en la condición neutral alineado verticalmente ..



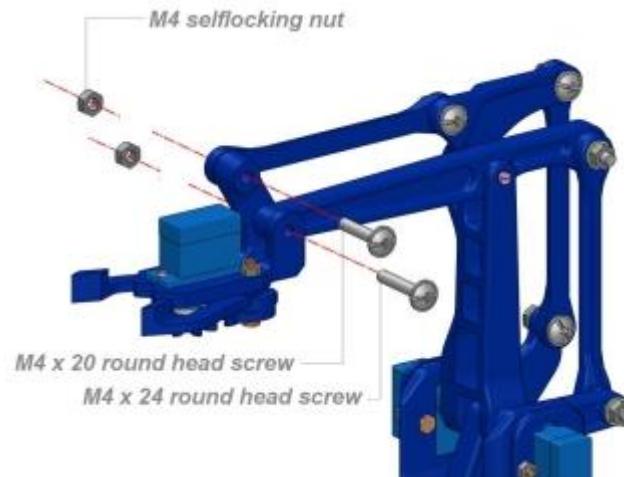
PASO 17

Adjuntar el último enlace al brazo fijo en el lado posterior de la base usando un M4x20 una arandela y una tuerca autobloqueante



PASO 18

La última etapa de montaje es unirse a la pinza al brazo horizontal como se muestra en la imagen



3D MX