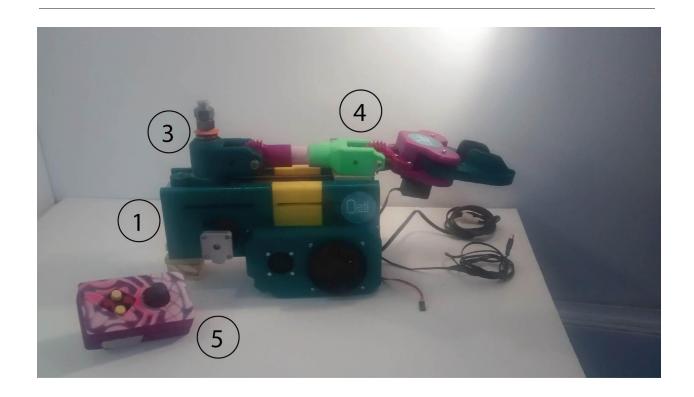


# **Build Instructions: TenazAyuda**

Brazo robótico

Developed by: Di Stefano, Anabella / Durante, Diego / Fernandez, Daniel / Fondello, Luca / Gonzalez Trajtman, Natalia / Guedes, Maitena / Marchetti, Santiago



Approximate Cost: USD 670 Time Required: 72 horas

### **General Warnings and Cautions**

**⚠** Read through entire manual before attempting to build this device.

⚠ **Do not attempt a step if you are unsure of what you are doing.** Certain steps in this manual require experience with fabrication tools. <<General Warning>>. For assistance or clarification of any step, contact Insert contact info here.

#### **User Assistance**

For any questions regarding the assembly, operation, or specifications of this device, please visit <a href="www.facebook.com/BuenosMakersSocialClub">www.facebook.com/BuenosMakersSocialClub</a> <a href="www.buenosmakers.com">www.buenosmakers.com</a> . You can also contact send an email to Email Address or call Phone number.

### **Icon Glossary**

The following icons may be used throughout this manual—each with its own purpose.

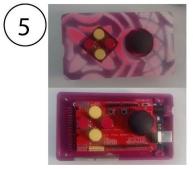
- ▲ Caution: The caution icon is used to signify whenever someone attempting the procedure may injure themselves or damage their equipment.
- **i Note:** The note icon is used to signify useful bits of information that complement the instructions.
- Reminder: The reminder icon is used to provide information for after the procedure is completed, such as tips for disassembly.

### **Purpose of Device:**

Tenazayuda es un brazo robótico pensado para personas que no tengan movilidad en uno o ambos brazos, y usen una silla de ruedas motorizada. Permite a los usuarios interactuar con objetos cotidianos.

# **Physical Description:**





Joystick

- 1 Esta es la parte que de fija a la silla de ruedas (la fijación puede variar según las características de la silla)
- 2 Esta parte tiene un movimiento horizontal lineal
- 3 Parte del brazo que gira
- 4 La tenaza es la parte del brazo que toma los objetos

5 – El joystick controla los 5 grados de movimiento del brazo

# **History of Development:**

Give a brief history of the development of this project. Did the project begin in a TOM Makeathon, developer group, innovation challenge, etc.? How long has the project been ongoing? Who was the initial need-knower? What has the results/response been from the initial need-knower? What would still like to be fixed in future iterations?

El proyecto nació en una makeathon de TOM, a partir del caso de Belén, una chica con un caso de artrogrifosis múltiple congénita, sin posibilidad de elevar sus brazos ni tomar ningún tipo de objeto por sus propios medios. Se desarrolló en 2 meses y se costruyó en una makeathon. En futuras iteraciones agregaríamos grados de libertad y diseñaríamos partes intercambiables para ofrecer distintas funciones.

# **Bill of Materials**

Product Name				
Assembly Name:	Approval			
Assembly Number:	Part Cour			

Assembl	Assembly Revision:			Total Co			
Part ID	Part Name	Description	Qty	Units	Supplier	Unit Cost	Cost
		NEMA 17	٦٠,	2			
_	paso	5kg.cm					
2-A	Sevomotor	40kg.cm		1	Savox		
2-B	Servomotor	25kg.cm		1	Savox		
2-C	Servomotor	11kg.cm		2	Tower Pro		
4	Cooler grande	8cm		1			
5	Cooler chico	4cm		1			
_	DriverPololu	DRV8825		2	Pololu		
	Fuente	Lm2596 1,23-30v		4	, 5,5,5		
ı	Stepdown	3A					
9		Mega		1	Arduino		
10		Shield Arduino		1			
	Joystick						
6		Electromecánico		4			
	de carrera						
8	Rodamiento	17mm diámetro		2			
	axial	interno					
7	Rodamiento	10mm diámetro		2			
	radial	interno					
13	Corredera	telescópica 35cm		1			
		de largo					
14	Caño tricapa	1" diámetro		1			
	de agua	exterior					
	Tornillos y	Varios					
	tuercas						
12-A	Varilla roscada						
	6mm						
12-B	Varilla roscada						
	15mm						
	Madera	Maciza, espesor		1			
		18mm					
		Material: acero		1			
	Tuerca de						
	goma						
	Base de			1			
	impresión 3d						
	Tapa de			1			
	impresión 3d						
	Cremallera			1			
	Engranaje de			1			
	cremallera						

Cable				
Cable				
Goma B		1		
Goma A		1		
Tenaza B		1		
Tenaza A		1		
Engranaje de tenaza		2		
Tapa de tenaza		1		
Base de tenaza		1		
Muñeca		1		
Engranaje portacaño				
Engranaje de codo y muñeca		2		
Codo		1		
Engranaje del paso a paso		1		

# **Tools Required:**

- Impresora 3D
- Tijera
- Trincheta/cuter
- Lijas (para mejorar las piezas de impresión 3D
- Sierra circular de banco
- Sierra manual
- Taladro de banco
- Dremel
- Destornilladores planos y philips
- Soldador de estaño
- Pinza de punta
- Pinza
- Pinza pelacables



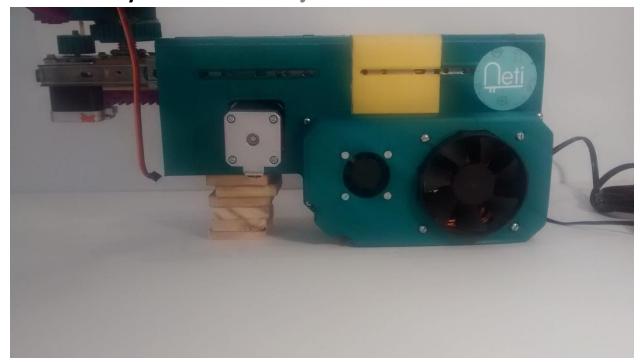
# **Parts Inventory:**

- Click here to enter text.
- Click here to enter text.
- Click here to enter text.





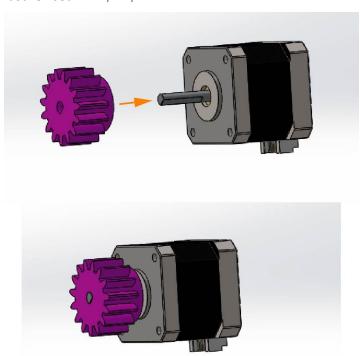
# Subassembly 1: Subensamblaje base



Approximate Cost: Insert cost Time Required: Insert time

# Step 1 - Montar el piñon al motor

- Motor paso a paso
- Piñon (hecho en impresora 3d)

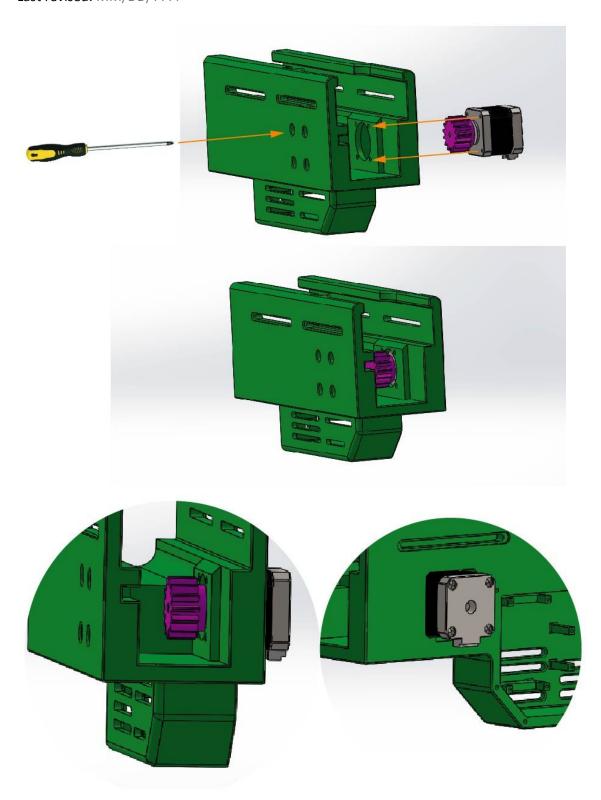


#### Instrucciones:

• Insertar el engranaje a presión en el eje del motor paso a paso. No se requieren herramientas

# Step 2 - Montar el motor a la base de impresión 3d

- Conjunto del step 1
- Base de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Tornillos
- Destornillador



Build Instructions: TenazAyuda

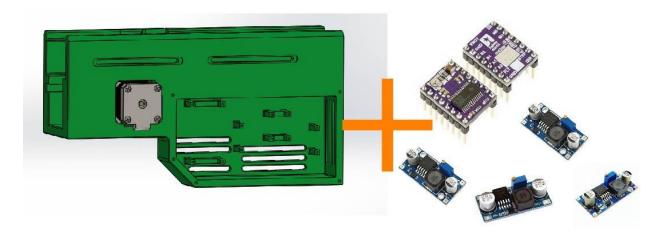
Last revised: MM/DD/YYYY

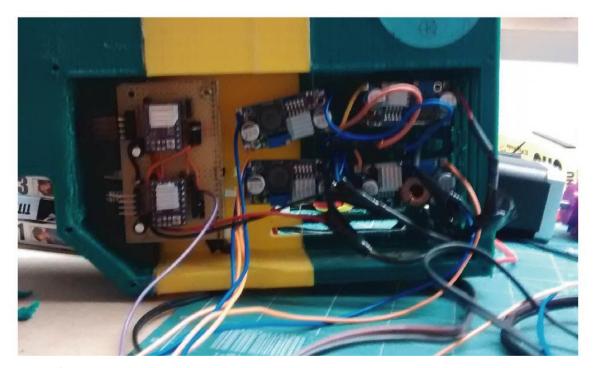
• Insertar el conjunto del step 1 en el orificio lateral de la base de impresión 3d

• Colocar 4 tornillos y atornillar atravesando la base de impresión 3d desde los 4 orificios del lateral opuesto

# Step 3 - Montar las placas (en cualquier orden) + bornera

- Conjunto del step 2
- Pololu (x2)
- Stepdown (x4)
- Bornera
- Tornillos
- Destornillador





#### Instrucciones:

# Step 4 - Montar los cooler a la tapa

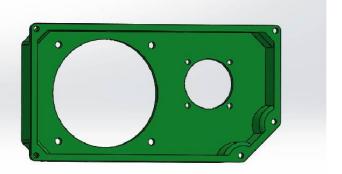
- Tapa de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Cooler chico

#### **Build Instructions: TenazAyuda**

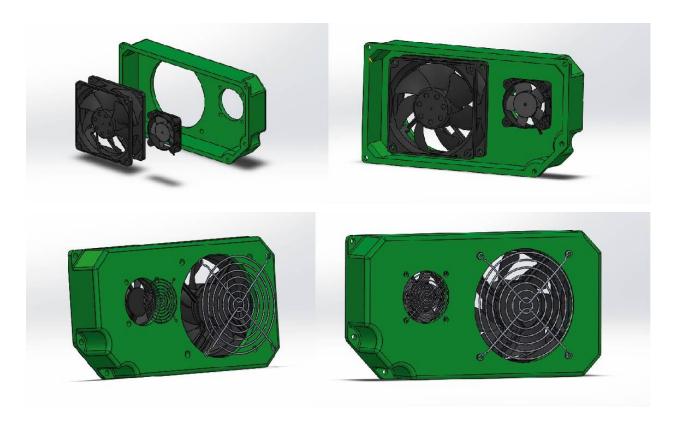
Last revised: MM/DD/YYYY

- Cooler grande
- Tornillos
- Destornillador





Piezas usadas: Cooler 8x8cm, cooler 4x4cm, tapa de coolers de impresión 3d



- Fijar los cooler a la base
- Fijar las rejillas desde la zona externa de la base del cooler
- Atornillar

# **Subassembly 2 - Corredera**

# **Step 1** - Hacer la madera. Cortar, hacer la rosca, hacer los agujeros

- Madera maciza
- Sierra circular de mesa
- Taladro de banco

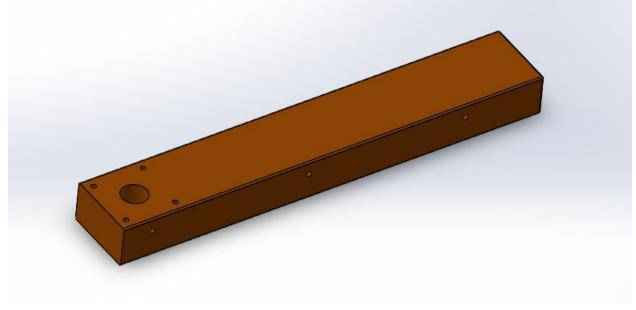
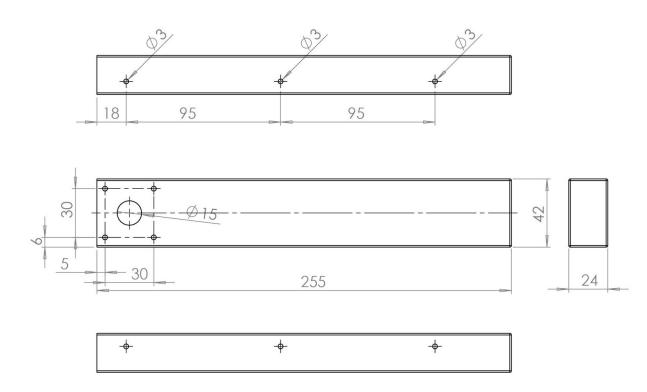


Imagen de pieza de madera maciza terminada



#### Instrucciones:

- Cortar la madera a medida (255mm x 42mm x 24mm) en la sierra circular de mesa
- Hacer perforaciones en la cara superior de 15mm de diámetro y
  3mm de diámetro según lo indicado en el plano, usando un taladro de banco
- En el orificio de 15mm de diámetro, hacer una rosca para que entre una varilla roscada
- Hacer 3 perforaciones de 3mm de diámetro en cada lateral de la pieza, usando un taladro de banco

# Step 2 - Hacer la chapa. De x tamaño, agujerear (poner plano y perspectiva

### Parts and Tools Used In This Step:

- Chapa de acero
- Taladro de banco

(foto de partes y herramientas) (foto del paso)

**Build Instructions: TenazAyuda** Last revised: MM/DD/YYYY Instrucciones: \_\_\_\_\_ Step 3 - Montar la chapa soporte a la madera Parts and Tools Used In This Step: • Madera (step 1) • Chapa (step 2) Tornillos Destornillador (foto de partes y herramientas) (foto del paso) Instrucciones: • -----• -----• -----Step 4 - Montar el motor paso a paso a la madera Parts and Tools Used In This Step: • Conjunto del step 3 Motor paso a paso Tornillos Destornillador (foto de partes y herramientas) (foto del paso)

• -----

• -----

### Step 5 - Montar la varilla a la madera (Cortarla primero)

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Varilla roscada de 15mm de diámetro.
- Sierra de mano
- Conjunto del step 4

(foto de partes y herramientas) (foto del paso)

Instrucciones:

• -----

# Step 6 - Montar el rodamiento axial inferior + subensamblaje 3 + rodamiento axial superior + arandela de goma + tuerca M15

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 5
- Rodamiento axial diámetro interno 17mm (x2)
- Subensamblaje 3
- Arandela de goma
- Tuerca M15 (diámetro interior 15mm)

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

- Sobre el conjunto del step 5 enhebrar el rodamiento axial inferior en la varilla roscada
  - Sumar a la varilla roscada el Subensamblaje 3
  - Enhebrar el rodamiento axial superior
  - Enhebrar la arandela de goma
  - Ajustar la tuerca con una llave fija para cerrar el conjunto

### Step 7 - Montar la cremallera a la madera

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 6
- Cremallera de impresión 3d (hecho con impresora 3d)
- Tornillos
- Destornillador

(foto de partes y herramientas) (foto del paso)

Instrucciones:

- -----
- -----
- -----

# Step 8 - Montar las correderas a la madera

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 7
- Correderas (ball bearing slides) (x2)
- Tornillos
- Destornillador

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

- -----

### Subassembly 3 - Codo

# Step 1 - Montar el servomotor a la pieza codo

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Codo de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Servomotor de 25kg.cm
- Tornillos
- Destornillador

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

Instrucciones:

- -----
- -----

### Step 2 - Montar el engranaje al eje del servomotor

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 1
- Engranaje del codo (hecho en impresora 3d)

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

Instrucciones:

- -----
- -----
- \_\_\_\_\_

# Step 3 - Montar el engranaje portacaño con el eje

- Conjunto del step 2
- Engranaje portacaño de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Eje de 6mm de diámetro

**Build Instructions: TenazAyuda** 

Last revised: MM/DD/YYYY

- Tuercas (x2)
- Llave fija

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

Instrucciones:

- Pasar el eje enhebrando el engranaje portacaño y la pieza codo juntos
  - Ajustar las 2 tuercas

# Step 4 - Montar el caño al engranaje portacaño (por presión)

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 3
- Caño
- Sierra de mano
- Liia

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

Instrucciones:

- Cortar el caño a medida con la sierra de mano
- Mejorar la terminación con una lija
- Montar el caño en la pieza "engranaje portacaño" a presión

# Subassembly 4 - Muñeca y tenaza

# Step 1 - Montar servomotor de 25kg.cm a pieza muñeca

- Muñeca de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Servomotor de 25kg.cm
- Tornillos

**Build Instructions: TenazAyuda** Last revised: MM/DD/YYYY Destornillador (foto de partes y herramientas) (foto del paso) Instrucciones: • -----• -----

# Step 2 - Montar engranaje (de muñeca y codo) al eje del servomotor

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 1
- Engranaje de muñeca y codo (hecho en impresora 3d)

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

Instrucciones:

-----

# Step 3 - Montar los 2 servomotores de 11kg.cm a la base de la tenaza

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Base de tenaza de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Servomotor de 11kg.cm (x2)
- Tornillos
- Destornillador

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

Instrucciones:

• -----\_\_\_\_\_

# Step 5 - Montar los engranajes de la tenaza a los ejes de los servomotores

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 4
- Engranajes de tenaza (x2) (hecho en impresora 3d)

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

Instrucciones:

- -----

# Step 6 - Montar 2 rodamientos radiales a la tenaza A y B

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Tenaza A de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Tenaza B de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Rodamientos radiales (x2)

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

Instrucciones:

- -----
- -----

# Step 7 - Montar 2 rodamientos radiales a la tapa de la tenaza

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Tapa de tenaza de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Rodamientos radiales (x2)

(foto de partes y herramientas)

(foto del paso)

**Build Instructions: TenazAyuda** Last revised: MM/DD/YYYY Instrucciones: \_\_\_\_\_

# Step 8 - Montar los dedos y tapa de tenaza a la base de tenaza

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 5
- Conjunto del step 6
- Conjunto del step 7
- Tornillos
- Destornillador

(foto de partes y herramientas) (foto del paso) Instrucciones:

•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
•	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	

# Step 9 - Montar la base de tenaza con eje a la muñeca

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 8 (tenaza completa)
- Conjunto del step 2 (muñeca completa)
- Eje de 6mm
- Tuercas (x2)
- Llave fija

(foto de partes y herramientas) (foto del paso)

•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
				_			_					_		

# **Subassembly 5 - Joystick**

# Step 1 - Montar placa arduino a base del joystick con 4 tornillos

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Base del joystick de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Placa Arduino Mega
- Tornillos (x4)
- Destornillador





#### Instrucciones:

- -----
- •
- -----

# **Step 2 - Montar shield Funduino joystick a la placa de arduino**Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 1
- Funduino shield joystick



#### Instrucciones:

- Alinear los pines entre la placa y el shield
- Ejercer presión sobre el shield para montar

# **Step 3 - Cerrar el conjunto con la tapa del joystick + 4 tornillos**Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 2
- Tapa del joystick de impresión 3d (hecho en impresora 3d)
- Tornillos (x4)
- Destornillador



# Final assembly

# **Step 1** - Montar el Subensamblaje 2 (corredera) al Subensamblaje 1 (base)

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Subensamblaje 1 (base)
- Subensamblaje 2 (corredera)
- Tornillos
- Destornillador

(foto de partes y herramientas)

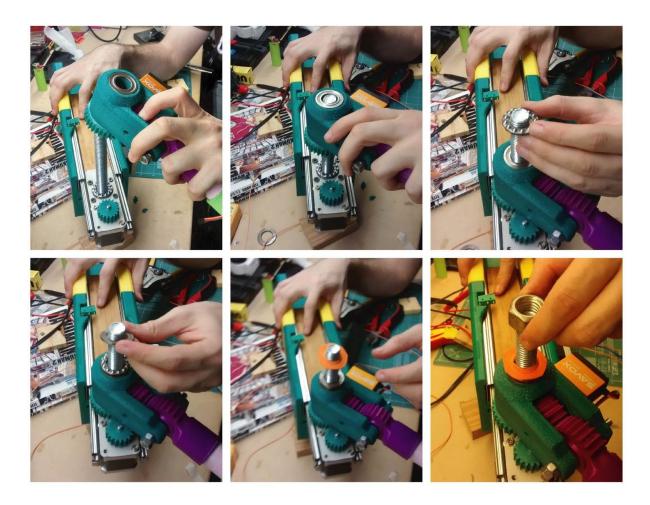
(foto del paso)

Instrucciones:

- Sobre el conjunto del step 5 enhebrar el rodamiento axial inferior en la varilla roscada
  - Sumar a la varilla roscada el Subensamblaje 3
  - Enhebrar el rodamiento axial superior
  - Enhebrar la arandela de goma
  - Ajustar la tuerca con una llave fija para cerrar el conjunto

# **Step 2** - Montar el Subensamblaje 3 (codo) al Conjunto del step 1

- Conjunto del step 1 (Subensamblaje base + Subensamblaje corredera)
- Rodamiento axial diámetro interno 17mm (x2)
- Subensamblaje 3 (codo)
- Arandela de goma
- Tuerca M15 (diámetro interior 15mm)



#### Instrucciones:

- Sobre el conjunto del step 5 enhebrar el rodamiento axial inferior en la varilla roscada
  - Sumar a la varilla roscada el Subensamblaje 3
  - Enhebrar el rodamiento axial superior
  - Enhebrar la arandela de goma
  - Ajustar la tuerca con una llave fija para cerrar el conjunto

# **Step 3** - Montar el Subensamblaje 4 (muñeca y tenaza) al Conjunto del step 2

#### Parts and Tools Used In This Step:

- Conjunto del step 2
- Subensamblaje 4 (muñeca y tenaza)

(foto del paso) Instrucciones:

• Ajustar mediante presión la pieza "Muñeca de impresión 3d" del Subensamblaje 4 al caño del Subensamblaje 3