

Si

las tuercas no han quedado

holgura, se pueden fijar encajadas por exceso de

con cualquier tipo de

adhesivo.

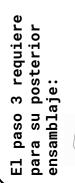
Al unir los pasos 2 y 3,

También se podrán sujetar a

mano cuando en el momento de ensamblar, sobre dicha

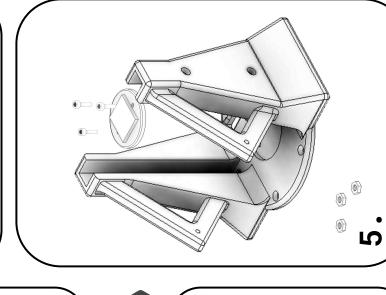
estructura, el montaje del

paso 5.





x6 - M4



El paso 5 requiere para fijar el soporte de los motores:

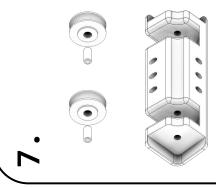


- M3 æ



x3 - M3x10

Enrique Heredia Aguado - Proyecto RoboHealtArm

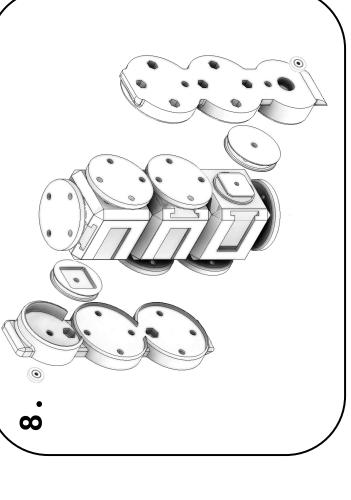


reducir el diámetro movimiento respecto mismas para evitar Las poleas llevan un adaptador para al eje utilizado. interior de las

reserva para ser posteriormente. Esta pieza se ensamblada



×4 - M4



El paso 8 requiere:



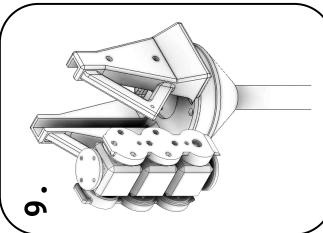
x12 - M3x10

•

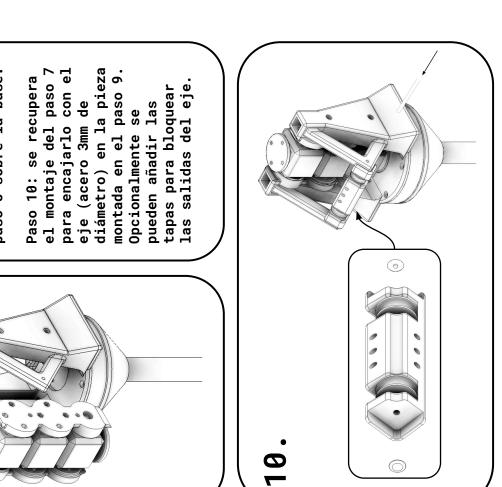
se ate el hilo de kevlar a las poleas Es recomendable que antes de taparlas. x2 - M3x25

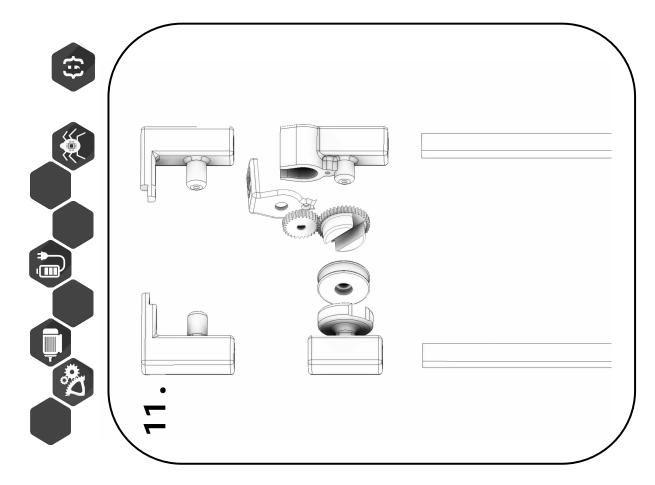
El paso 6 requiere:

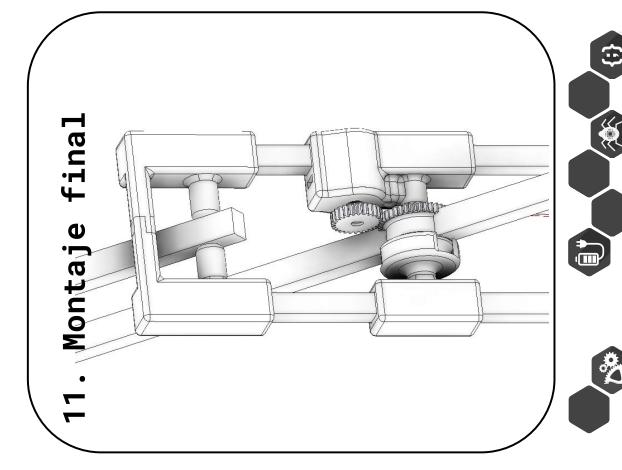
Enrique Heredia Aguado - Proyecto RoboHealtArm



paso 5 sobre la base. sobre el soporte que inferior se encaja se ha fijado en el Paso 9: El motor







El paso 11 requerirá:

x2 Ejes de acero de 4mm de diámetro

x1 - M4x12

×1 - M4

Los ejes atraviesan fijando las mismas todas las piezas

las barras de

aluminio, que tienen agujeros pasantes

x1 - M4x10

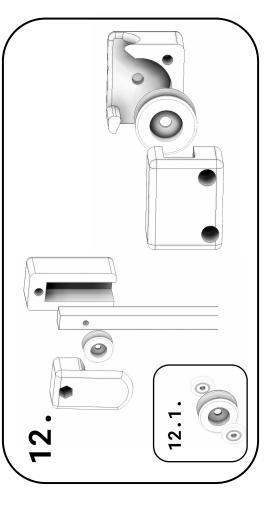
encajados los ejes y sobre los que giran. donde quedan

x2 - 4x13

0

×1 - M4

Potenciómetro: habrá que insertarlo en el hueco reservado





El paso 12 requerirá:

- x2 Ejes de acero de 4mm de diámetro



x3 - M4

x3 - M4x10mm



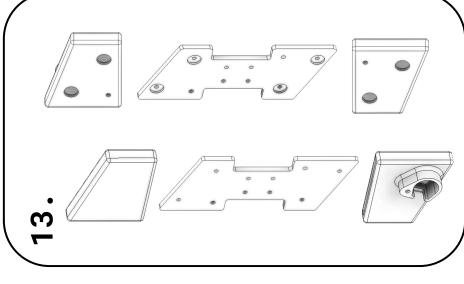
x4 - 4x13 (dos en cada polea)

Ambos montajes abrazan una barra de aluminio. En el caso de la derecha la pieza redirige el cableado; el caso de la izquierda reduce el par soportado por el servo.

El montaje representado en el lado izquierdo se debe ensamblar por duplicado ya que se utiliza para las articulaciones dos y tres.







Para el siguiente paso será necesario encajar tuercas en cada pieza para fijarlas posteriormente.

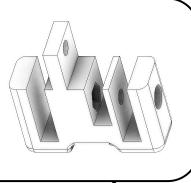
Nota: Una vez
encajadas las
piezas expuestas
en el paso 13, se
fijan encastrados
en los huecos
preparados para
ello. Serán
necesarios:



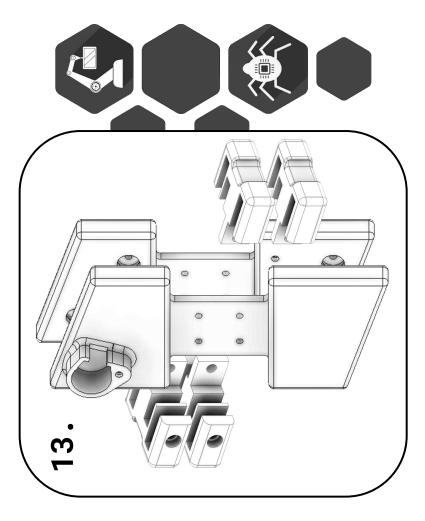
x8 - 4x13



Nota:



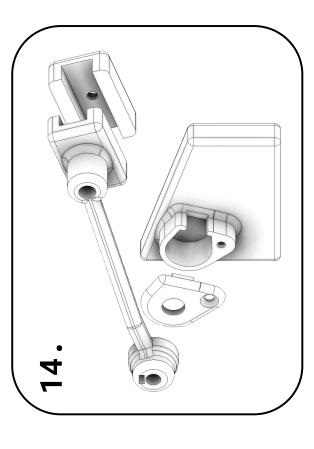
Enrique Heredia Aguado - Proyecto RoboHealtArm



Notas: En cada pareja de rodamientos queda encerrado un eje de acero de 4mm de diámetro, que atraviesa las barras de aluminio. Es recomendable añadir arandelas a cada lado de la barra. Habrá que añadir un quinto eje en el par de agujeros que corresponde, este será el punto de enganche del muelle. Una vez encajadas las piezas se solapan las pinzas dos a dos y se fijan con un tornillo a cada lado. Será necesario para este ensamblaje:

x4 - M4x20

×4 - M4



Nota: Se debe introducir el potenciómetro en el hueco correspondiente. El acople del potenciómetro abraza una de las barras de aluminio para transmitir el giro de la articulación al potenciómetro.



