

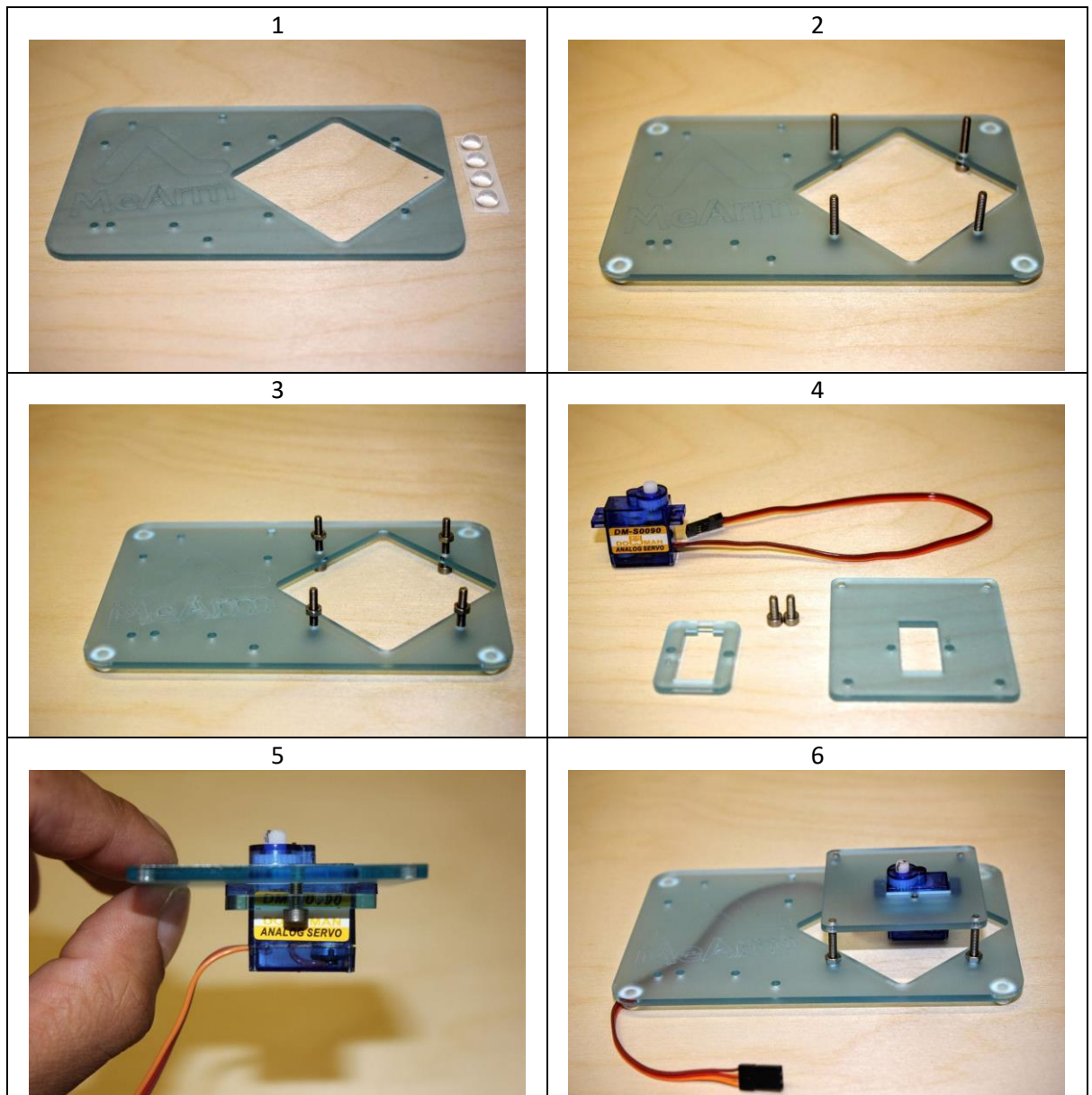
## Собираем MeArm

Нам понадобятся:

- Вырезанные детали
- 4 сервопривода с креплениями и шурупами
- Гайки М3 – 11шт.
- Винт 3х6 – 7шт.
- Винт 3х8 – 15шт.
- Винт 3х10 – 5 шт.
- Винт 3х12 – 8шт.
- Винт 3х20 – 4шт.

### Шаг 1. Начинаем!

Найдите самую большую деталь, и вставьте в неё 4 винта 20мм, как показано на втором фото. Накрутите на болты гайки примерно до середины. Теперь найдите детали, показанные на 4м фото. Закрепите серво с помощью двух винтов 6мм, как показано на 5м фото. Осталось посадить серво на заготовленные 4 болта, и переходим дальше! (не забудьте затянуть гайки, уже можно)

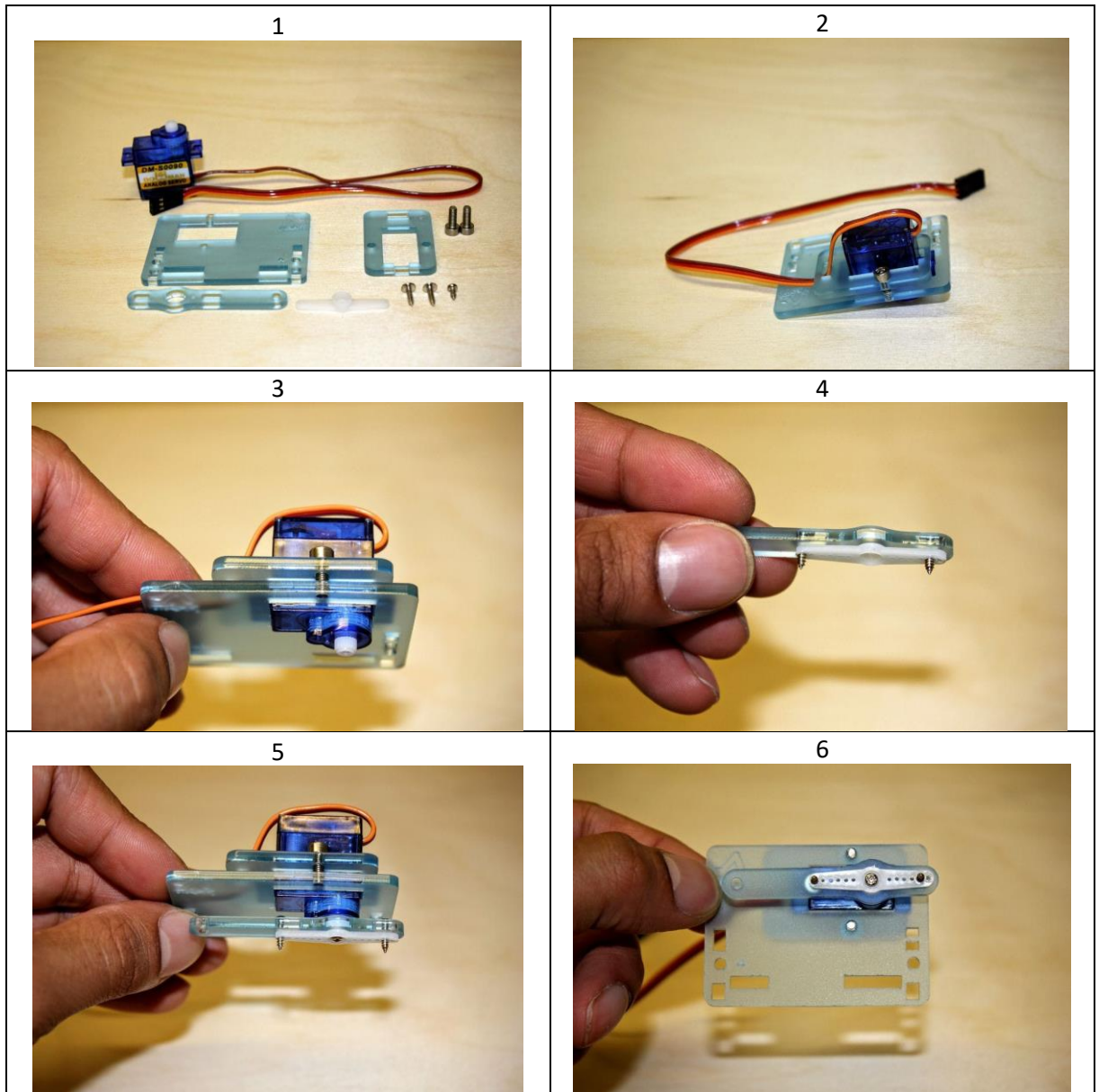


## Шаг 2. Левая сторона

Приступим к сборке левой стороны манипулятора. Сперва найдите детали, представленные на 1м фото (обратите внимание, большая деталь - прямоугольная, без скоса на одной из сторон).

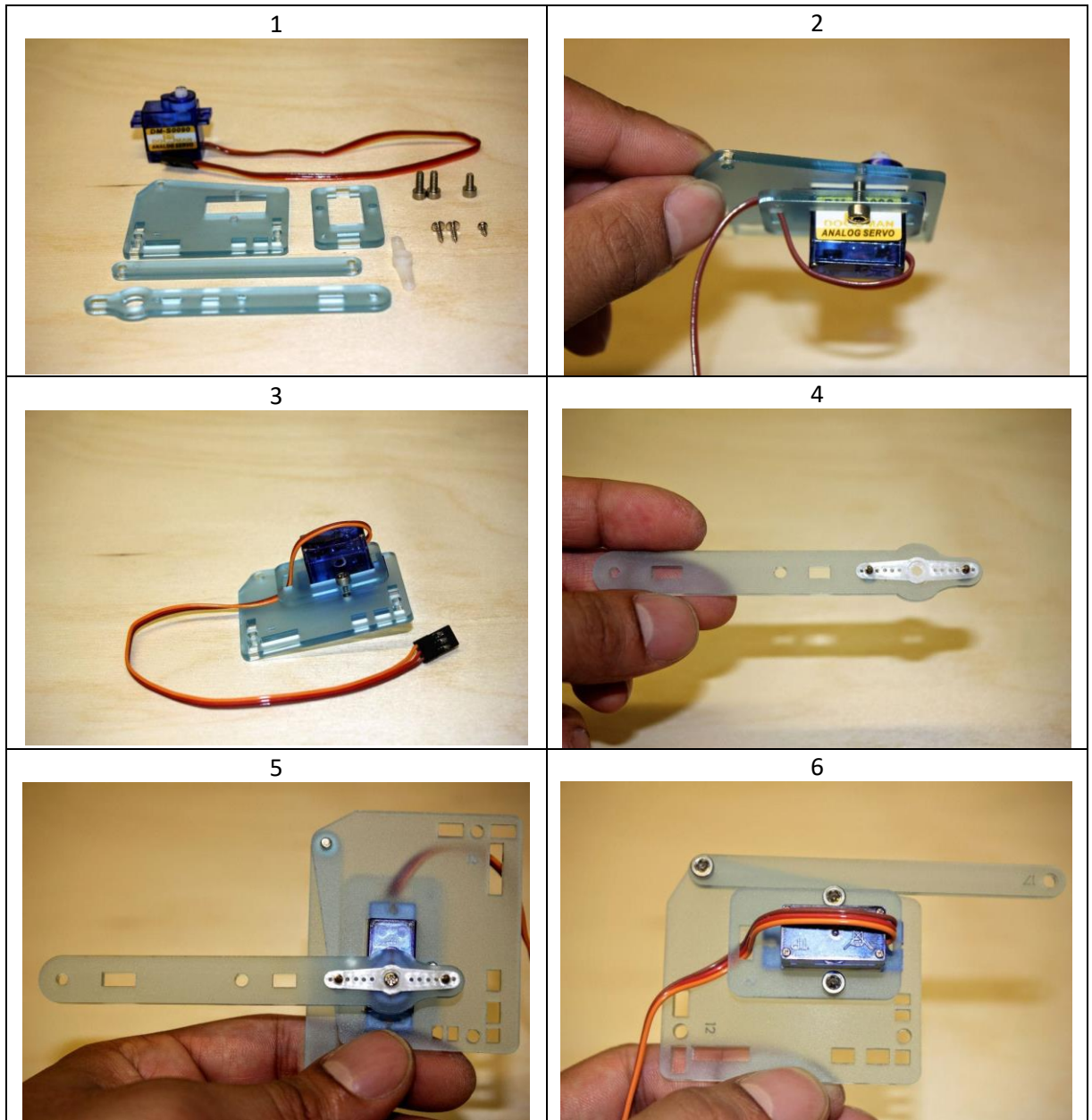
Вставьте серво в держатель и проденьте провод от серво через прямоугольное отверстие (см. фото 2). Теперь закрепите вторую пластину держателя с помощью двух винтов 8мм, как показано на фото 2 и 3. *Не перестарайтесь с силой закручивания, пластик не должен погнуться!*

Закрепите плечо серво на крепление с помощью шурупов (см. фото 4). Теперь прикрепите это плечо к серво с помощью ещё одного шурупа.



### Шаг 3. Правая сторона

Теперь, когда вы собрали левую часть MeArm, собрать правую не составит труда – она очень похожа на левую. Найдите детали, представленные на 1м фото, и соберите правую часть по фото и аналогии с левой. После этого у вас останется ещё одна деталь – закрепите её на выступ на винт 6мм.

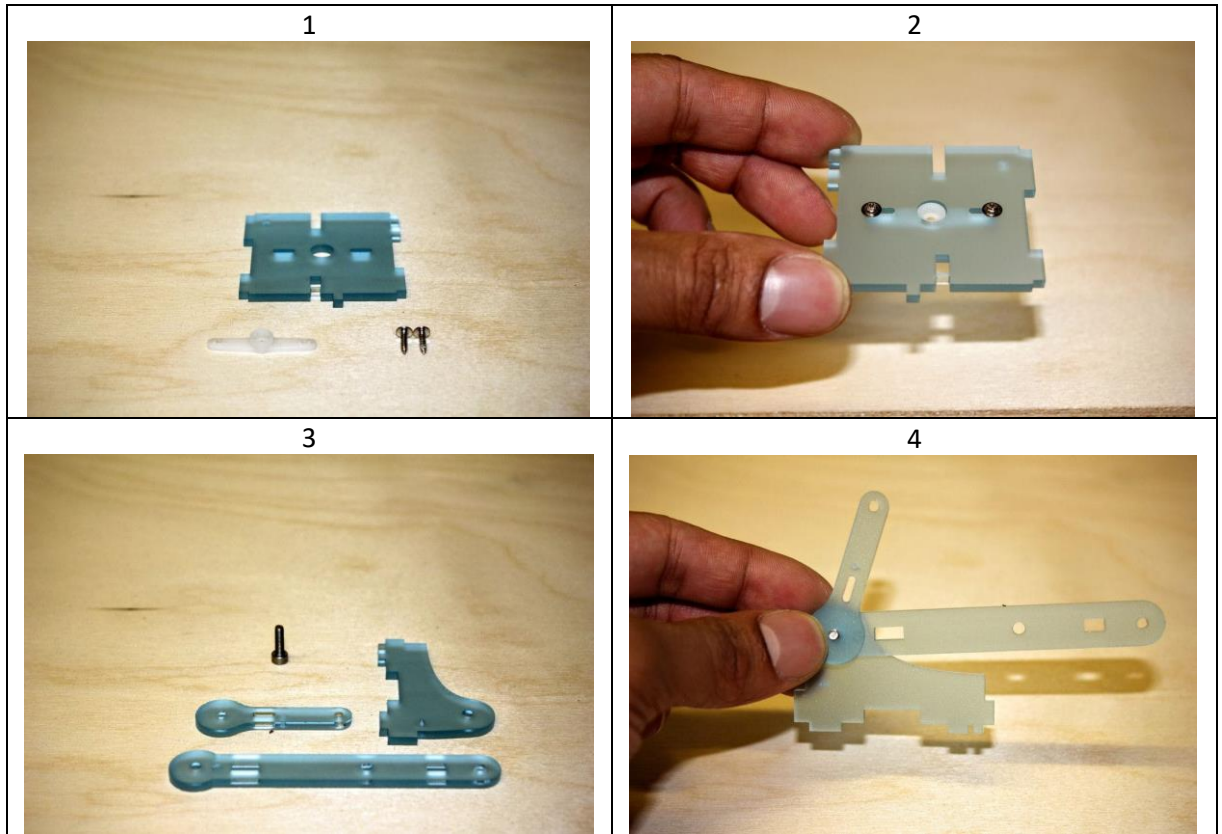




#### Шаг 4. Готовим среднюю часть

Этот шаг совсем простой! Нам нужно подготовить части, которые соединят наши левую и правую стороны. Прикрутите шурупами крепление серво к центральной детали (см фото 2).

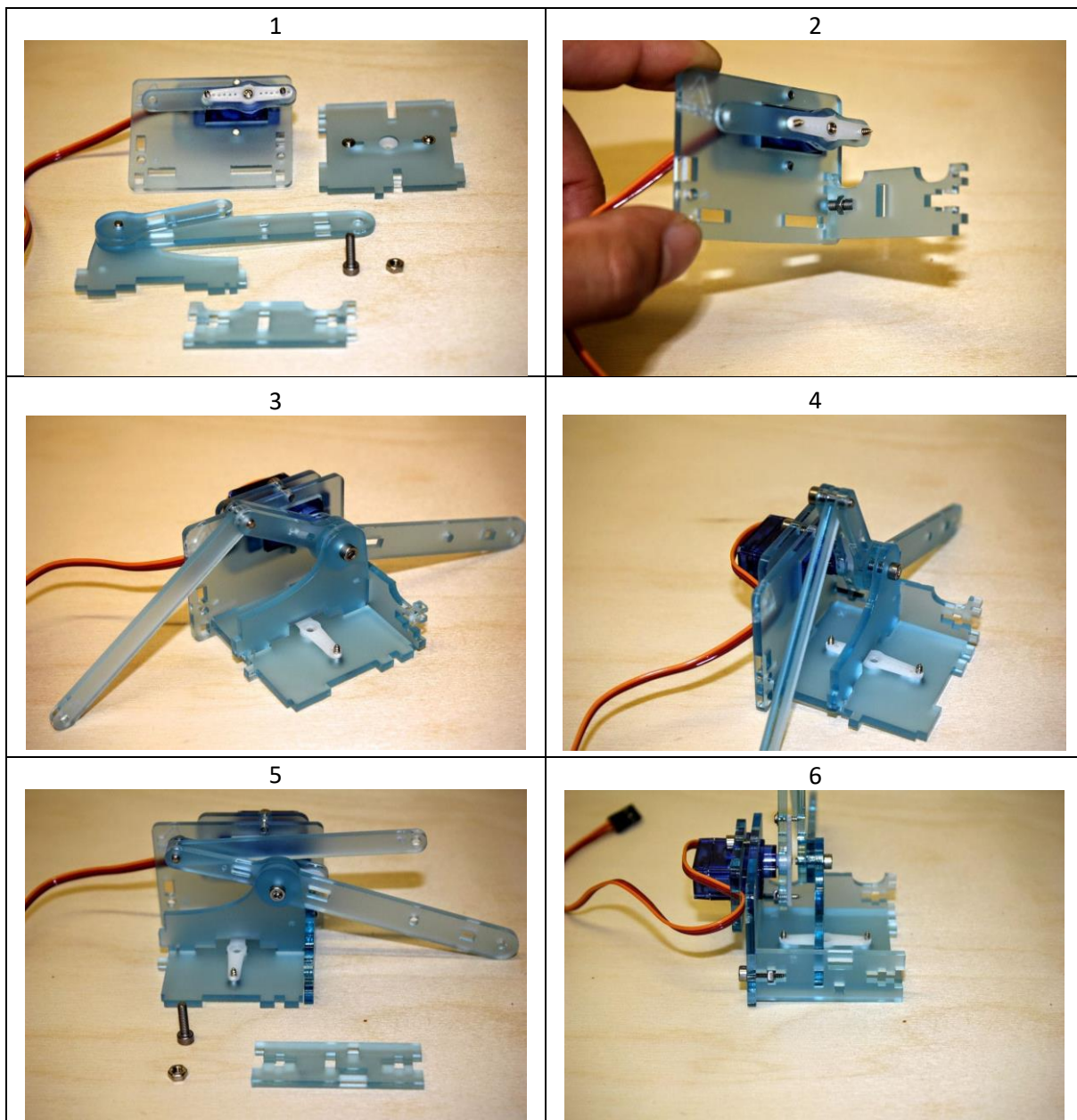
Теперь посадите на винт 10мм последовательно изогнутую деталь, затем длинное плечо и короткое.



### Шаг 5. Соединяем левую и центральную части

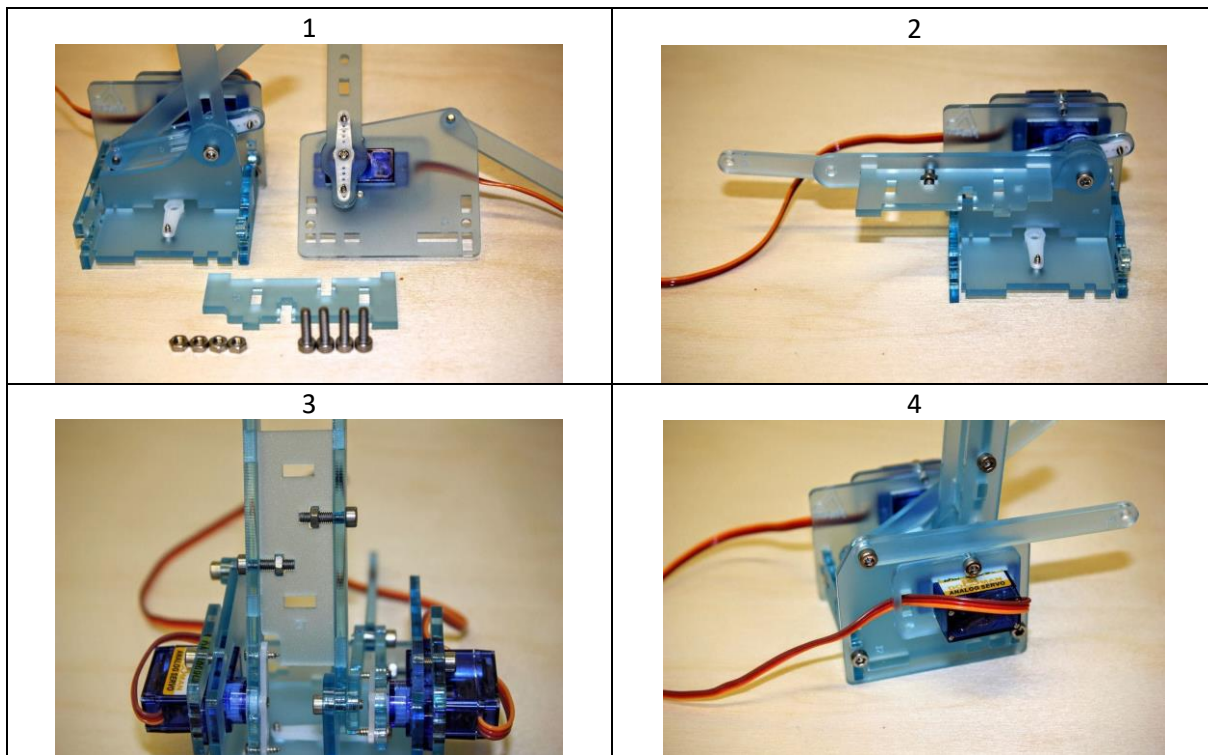
Скрепите левую часть с центральной боковой при помощи винта 12мм и гайки (см. фото 2). Убедитесь, что плечо серво способно поворачиваться в вертикальное положение (длинной стороной вверх) и в горизонтальное (как на фото). Теперь вставьте часть с двумя плечами в паз посередине. Вставьте нижнюю часть и скрепите вместе центральное плечо и плечо сервы с помощью винта 10мм. Должно получиться как на фото 3 и 4.

Найдите деталь, представленную на 5м фото. Закрепите её, как показано на 6м фото, с помощью винта 12мм и гайки.



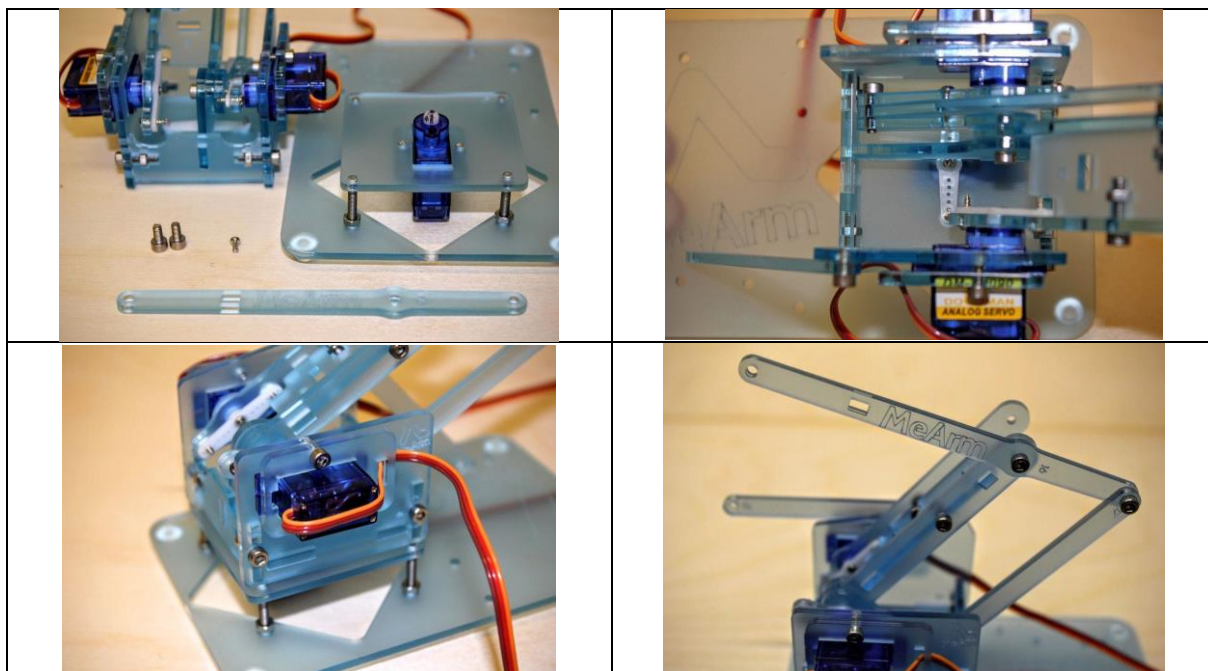
### Шаг 6. Добавляем правую часть

Найдите деталь, показанную на 1м фото. Перед тем, как поставить правую часть на место, нам нужно закрепить эту деталь, как показано на 2м фото. Размер всех винтов, используемых на этом шаге – 12мм. Мы подошли к самой сложной части сборки! Теперь нужно аккуратно вставить правую часть во все пазы для нее и закрепить винтами. В результате должно получиться, как на фото 3 и 4.



### Шаг 7. Закрепляем конструкцию на базе

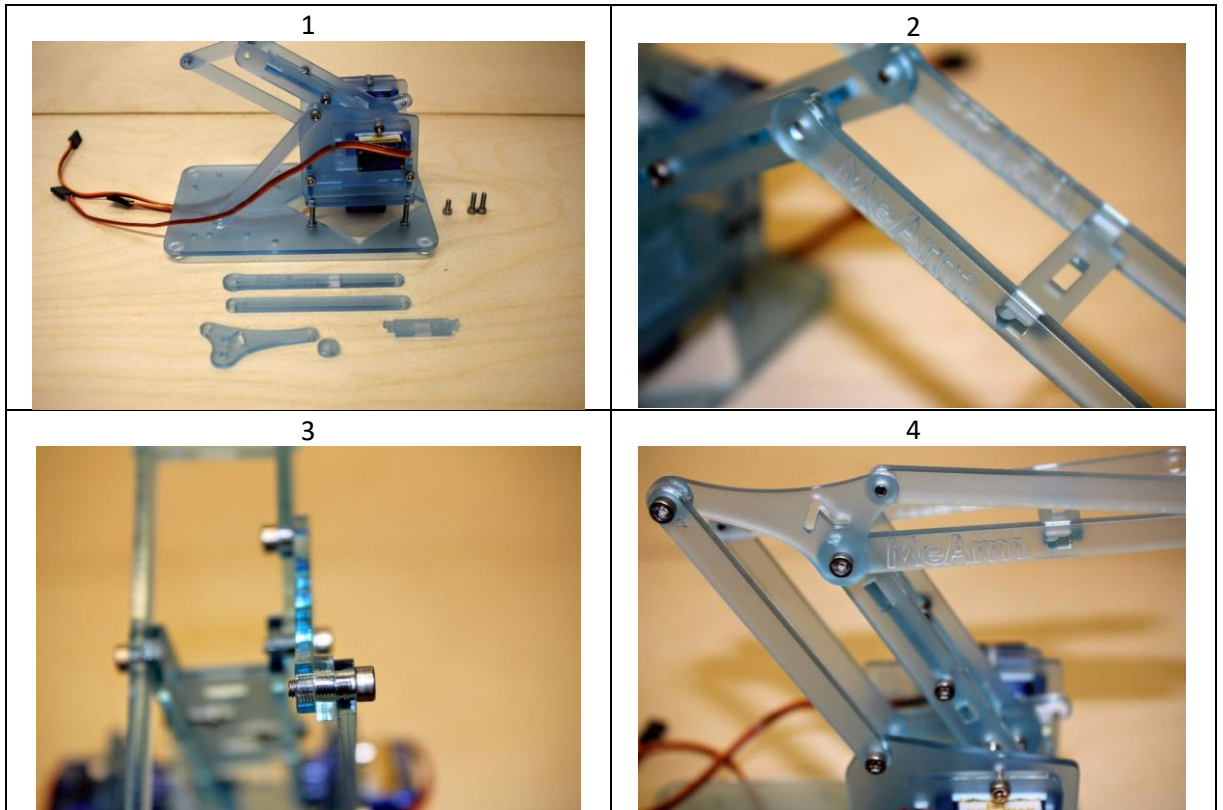
Этот шаг будет простым, вам нужно закрепить на шуруп конструкцию с рукой к базе. Перед тем как закручивать шуруп, убедитесь, что рука может поворачиваться как вправо, так и влево. Также на этом шаге добавьте продолжение левой руки на винты 6мм.





### Шаг 8. Правая часть руки

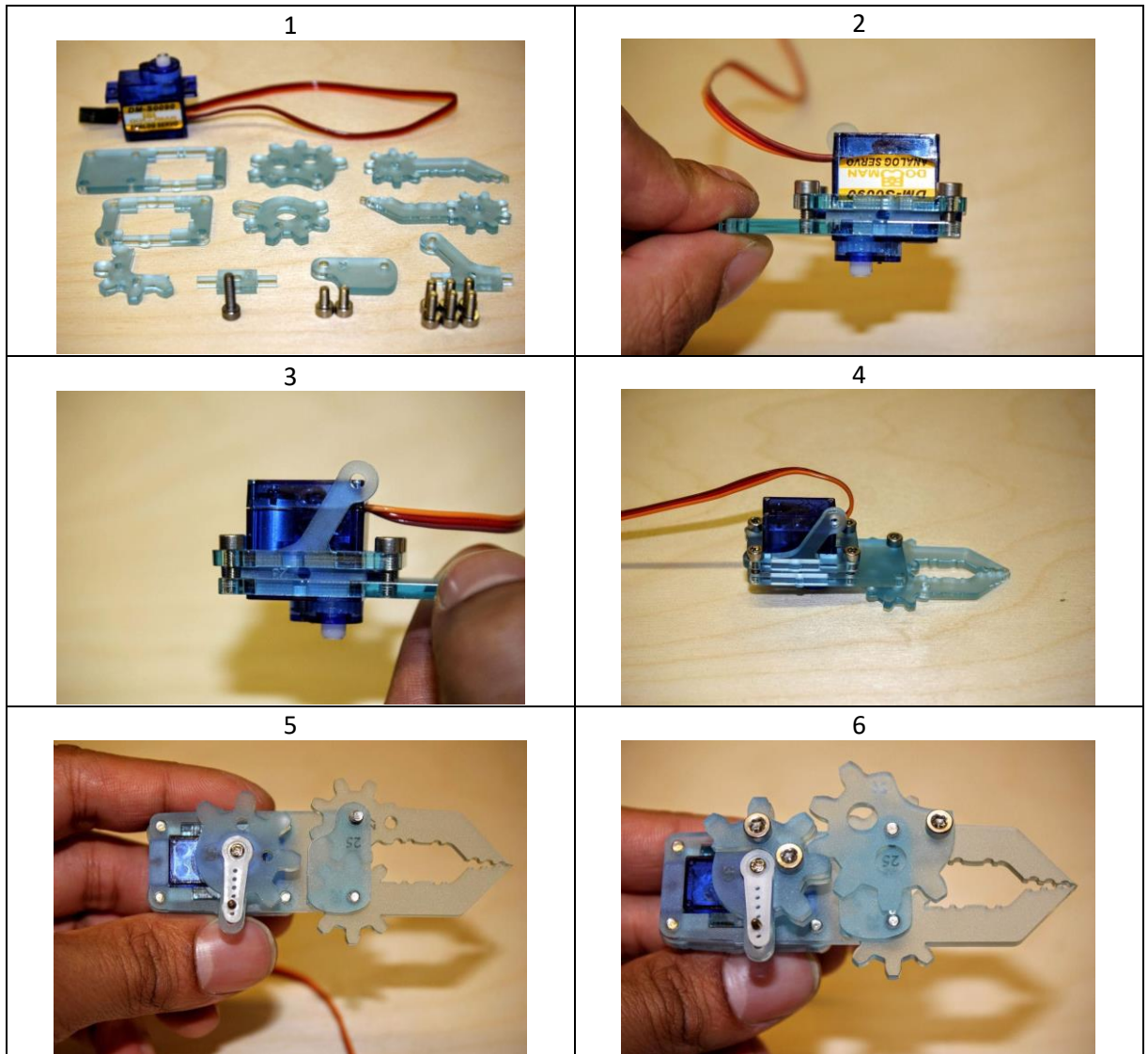
Для начала найдите детали, показанные на 1м фото. Закрепите правую сторону руки, как показано на 2м фото (только на соединяющую деталь, пока без винта!). Теперь соедините две части правой стороны руки с помощью треугольной детали и двух винтов 10мм (см. фото 3 и 4). Также вам понадобятся шайба между треугольной деталью и одной из «длинных» деталей (см. фото 3). И последнее – скрепите треугольную деталь и последнюю длинную деталь на винт 6мм. Должно получиться, как на фото 4.



### Шаг 9. Делаем клешню!

Установите серво в держатель из трех деталей (2 прямоугольные и одна похожая на курок) и закрепите их на 4 винта 8мм. Будьте аккуратны, не перестарайтесь с силой закручивания. Установите «пальцы», как показано на фото 4 (используйте для этого винт 8мм). Теперь закрепите их снизу деталью, как на 5м фото, на этот раз используя винт 12мм (обратите внимание на фото 5 – винт, что сверху, длиннее).

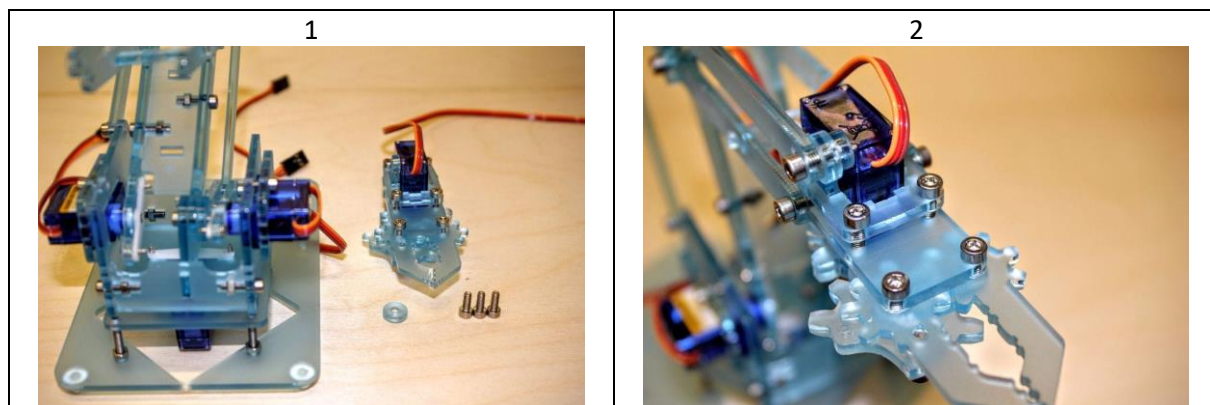
Найдите шестеренку с креплением на серво и присоедините её к серво на 2 шурупа. На данном этапе должно получиться, как на 5м фото. Поставьте на место две оставшихся детали. Ту, что крепится к одному из пальцев – на винт 8мм (одно из отверстий должно подойти под винт, который выставляется больше, чем остальные), другую – на два винта 6мм.





### Шаг 10. Присоединяем клешню

И последний этап, присоединяем клешню к руке! С помощью трех винтов 8мм закрепите клешню, как показано на фото 2. Не забудьте вставить шайбу!



*Все картинки взяты со странички проекта MeArm на Arduino ProjectHub*