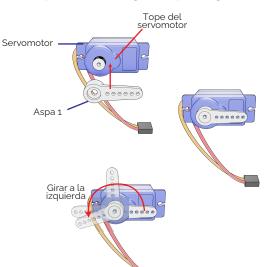
5,70

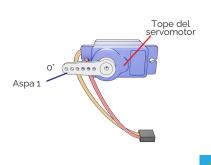
¿Cómo posicionar el servomotor?

A Col

Coloca el aspa 1 en el eje del servomotor apuntando a la misma dirección que el tope del servomotor, después gíralo hacia la izquierda hasta llegar al tope del giro.



Al llegar al tope del giro, retira la aspa 1 y colócala de nuevo en sentido contrario del tope del servomotor, usándolo como referencia para saber que es el grado o.



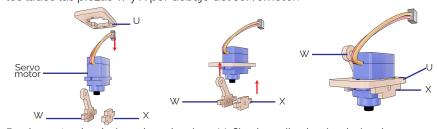
MUNKITE

C Sin retirar el aspa, gírala a 45°, marca en el servo una linea que indique los 45°.

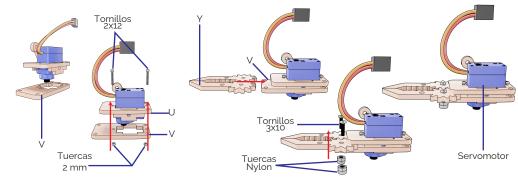


Eripper

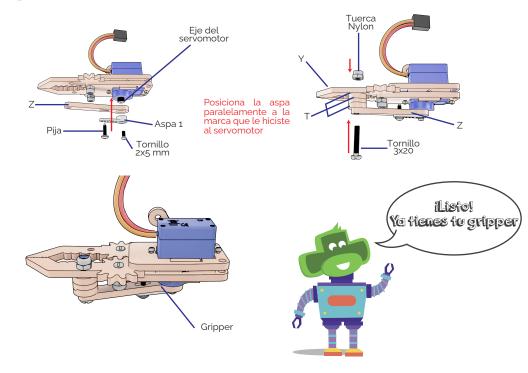
Para armar el gripper debes ensamblar la pieza U y un servomotor, después coloca a los lados las piezas W y X por debajo del servomotor.



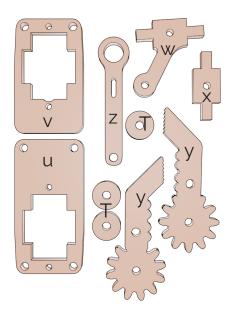
Por la parte de abajo coloca la pieza V, fija de arriba hacia abajo el servomotor a las piezas U y V con tornillos 2x12 mm y tuercas 2 mm. Posteriormente coloca las piezas Y por encima de la pieza V y fijalas con tornillos 3x10 mm y tuercas Nylon.

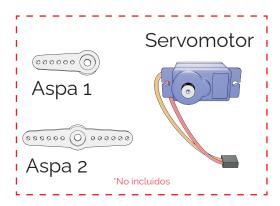


En el eje del servomotor coloca la pieza Z y una aspa 1, fijala con una pija y un tornillo 2x5 mm. Posteriormente fija Z a Y, utiliza 3 piezas T, un tornillo 3x20 y tuerca de Nylon.





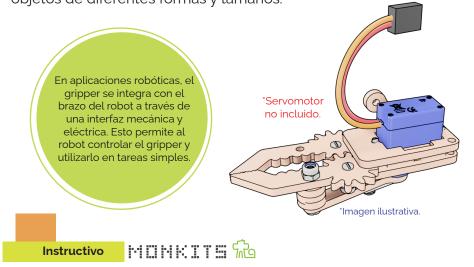






Gripper

Los grippers funcionan mediante la aplicación de fuerza para sujetar, sostener o manipular objetos. Dependiendo del diseño, algunos grippers utilizan mandíbulas, ventosas, pinzas u otros mecanismos para agarrar objetos de diferentes formas y tamaños.



MK-GA/GMDF Gripper (Acrílico o MDF)	
Cantidad	Descripción
1	Tornillo 3x20 mm
2	Tornillo 3x10 mm
2	Tornillo 2x12 mm
3	Tuerca de Nylon 3mm
2	Tuerca 2mm
1	Placa de estructura

