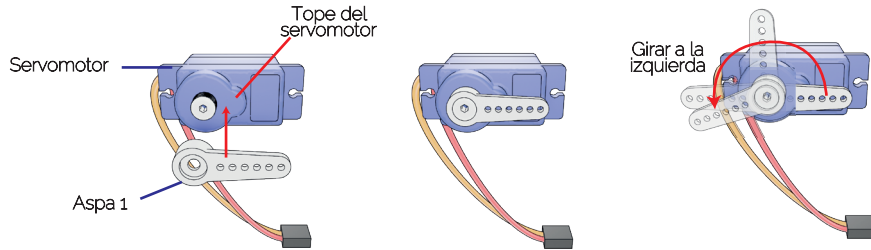


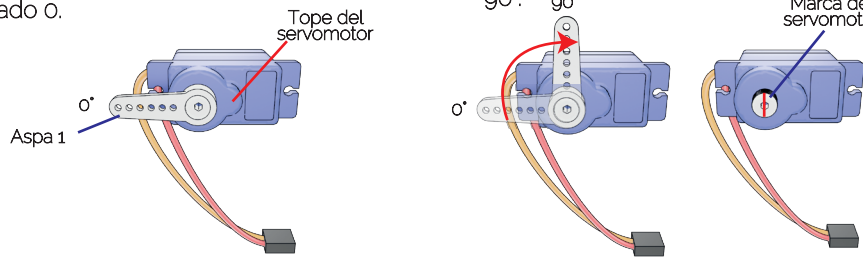


¿Cómo posicionar los servomotores?

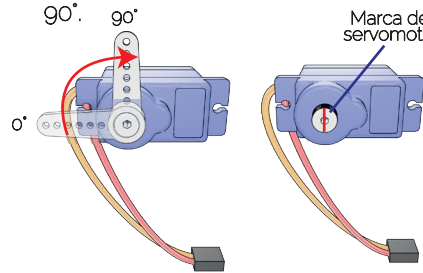
A Coloca el aspa 1 en el eje del servomotor apuntando a la misma dirección que el tope del servomotor, después gíralo hacia la izquierda hasta llegar al tope del giro.



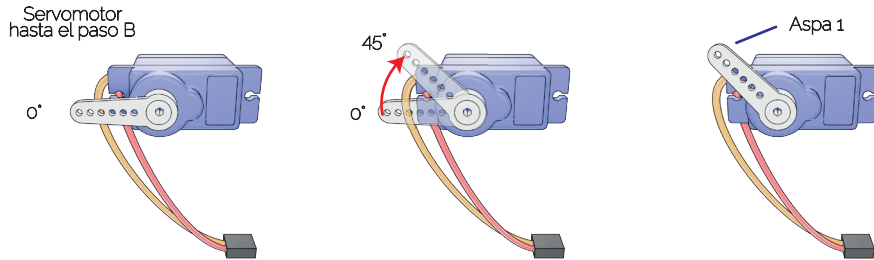
B Al llegar al tope del giro, retira la aspa 1 y colócala de nuevo en sentido contrario del tope del servomotor, usándolo como referencia para saber que es el grado 0.



C Sin retirar el aspa, gírala a 90°, marca en el servo una línea que indique los 90° y repite el proceso en 2 servos más obteniendo al final 3 servos colocados en 90°.



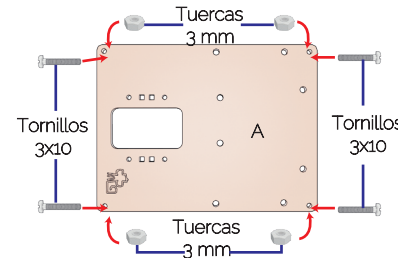
D Repite el proceso de los pasos A y B con el cuarto servomotor, pero esta vez gíralo 45°.



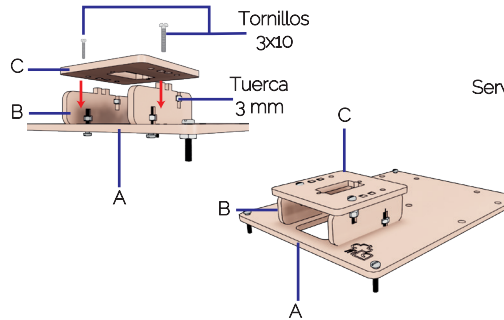
Este será el servomotor que usarás para armar tu gripper.



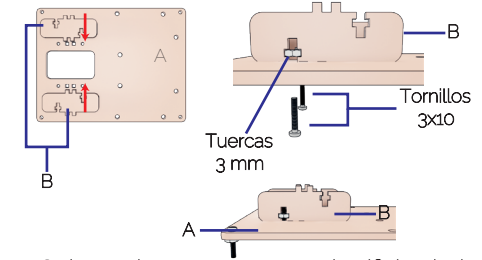
1 En cada esquina de la pieza A inserta 4 tornillos 3x10 y por debajo, fíjalos con 4 tuercas 3 mm.



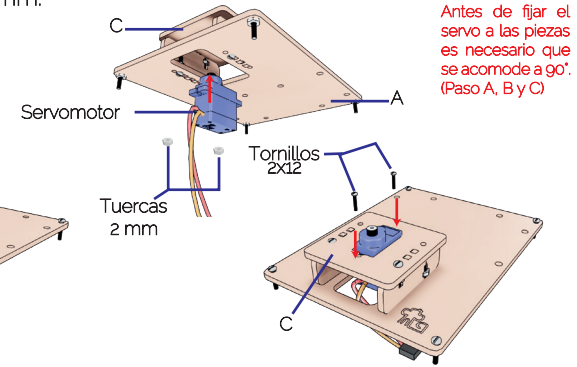
3 Coloca la pieza C sobre las piezas B y fíjalas con tornillos 3x10 y tuercas 3 mm.



2 Coloca las piezas B en la base A. Fíjalas con tornillos 3x10 y tuercas 3 mm.

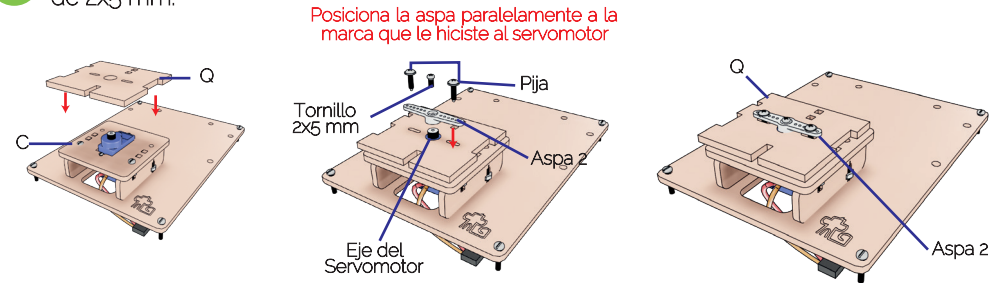


4 Coloca el servomotor en el orificio de la pieza A y fíjalo con tornillos 2x12 y tuercas 2 mm en la pieza C.

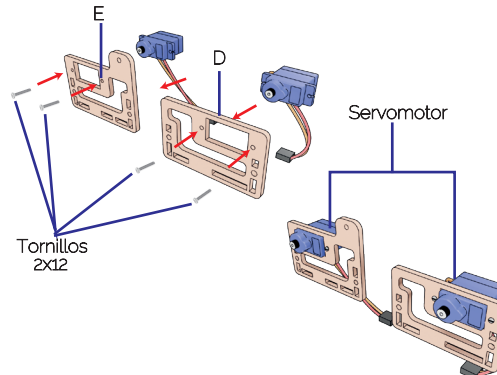


Antes de fijar el servo a las piezas es necesario que se acomode a 90° (Paso A, B y C)

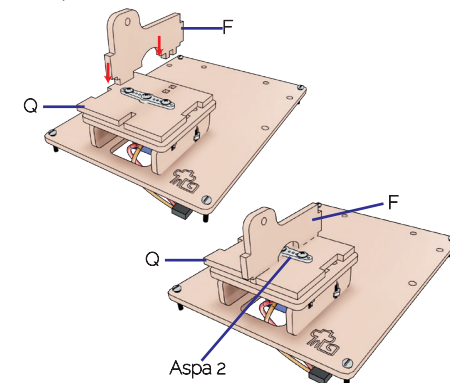
5 Inserta Q en el eje del servomotor fijándolo con la aspa 2, 2 pijas y al centro 1 tornillo de 2x5 mm.



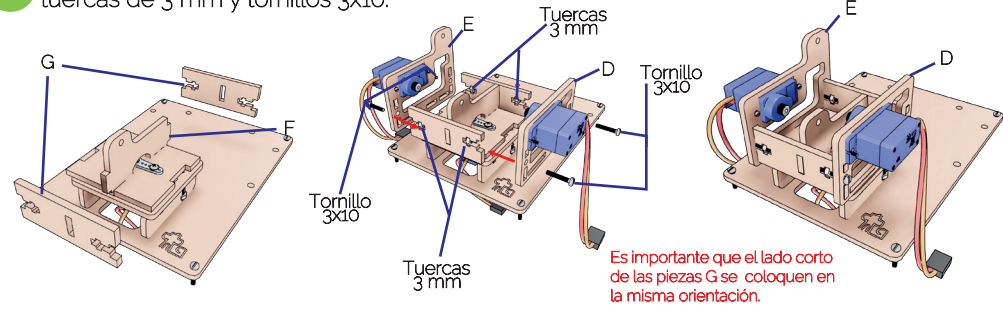
6 Fija un servomotor a la pieza D y otro a E con tornillos de 2x12 y tuercas de 2 mm.



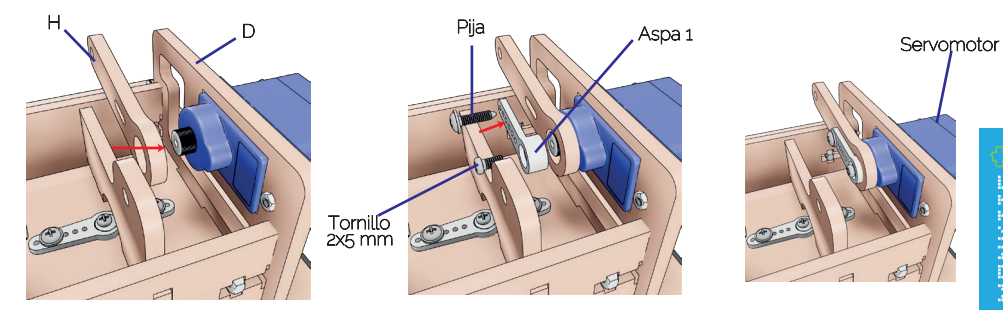
7 Coloca la pieza F en medio de la pieza Q.



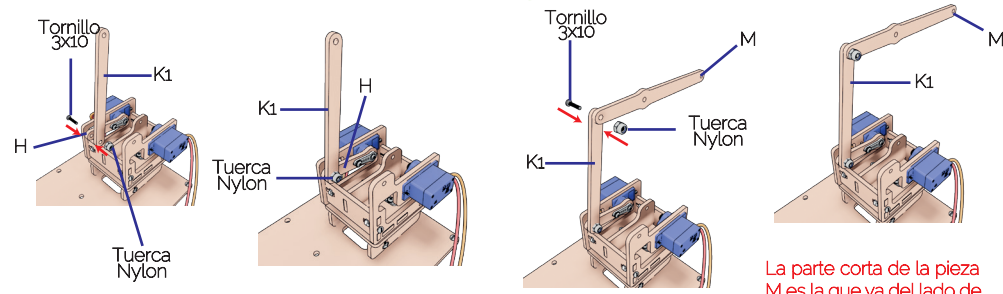
8 Inserta las piezas G en F y posteriormente inserta D y E en F y en Q, fijándolos con tuercas de 3 mm y tornillos 3x10.



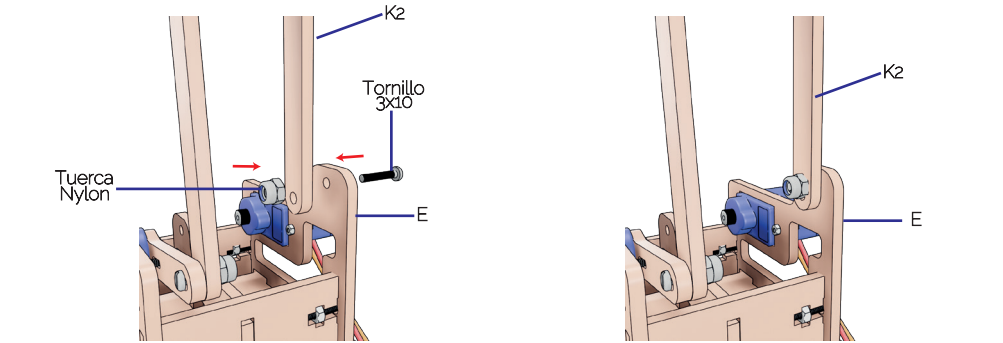
9 En la parte interna de la pieza D coloca la pieza H fijándolo en el servomotor con una aspa 1, la pija y el tornillo 2x5 mm.



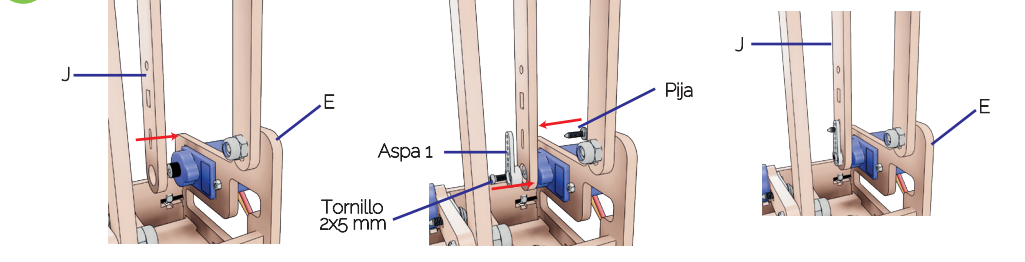
10 Desde la pieza H, fija K1 en el orificio con un tornillo 3x10 y una tuerca de nylon.



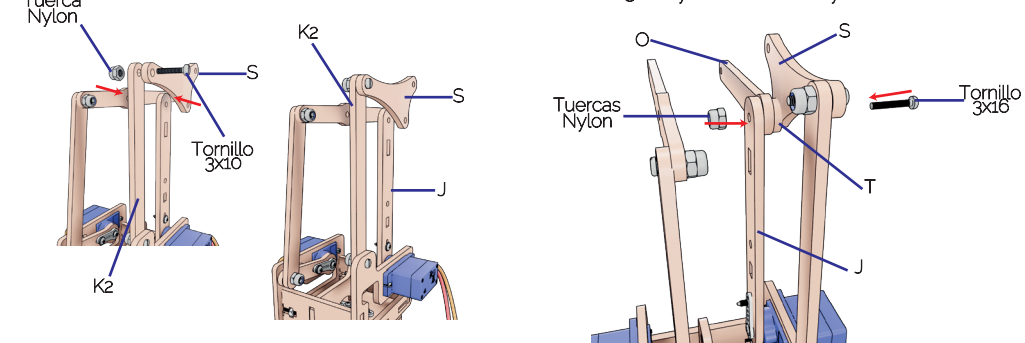
11 Fija M en K1 con un tornillo 3x10 y una tuerca de nylon.



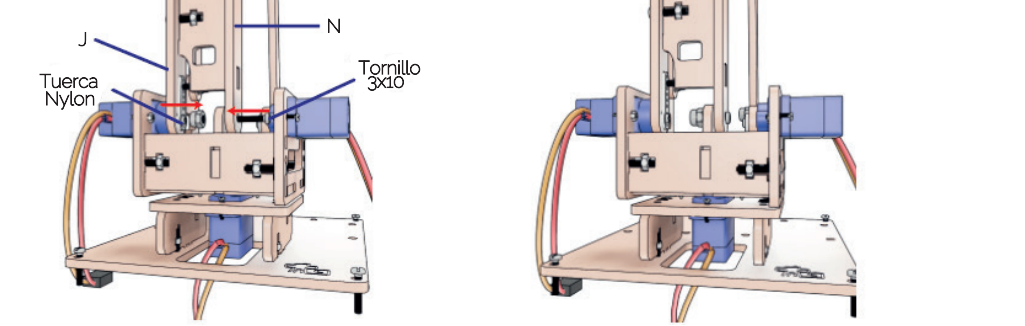
13 Fija en el servomotor de E la pieza J con una aspa 1, una pija y un tornillo 2x5 mm.



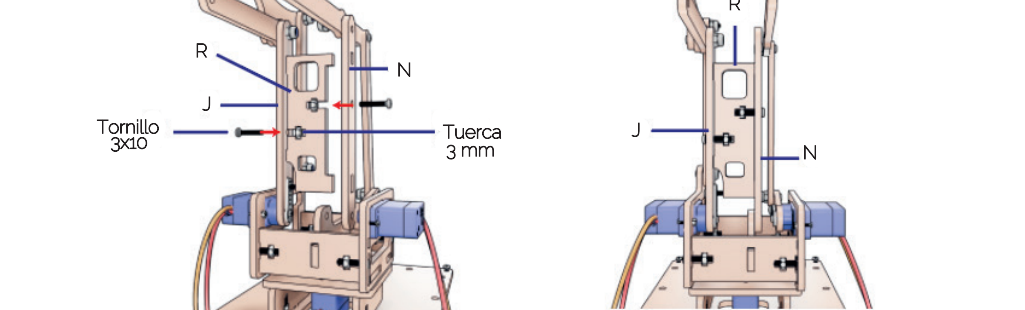
14 Coloca S en K2 fijándolo con una tuerca de nylon y un tornillo 3x10.



15 Después fija el segundo orificio de S, una pieza T y la pieza O, a la pieza J con un tornillo 3x16 y una tuerca nylon.



16 En F coloca la pieza N fijándola con un tornillo 3x10 y una tuerca de nylon.

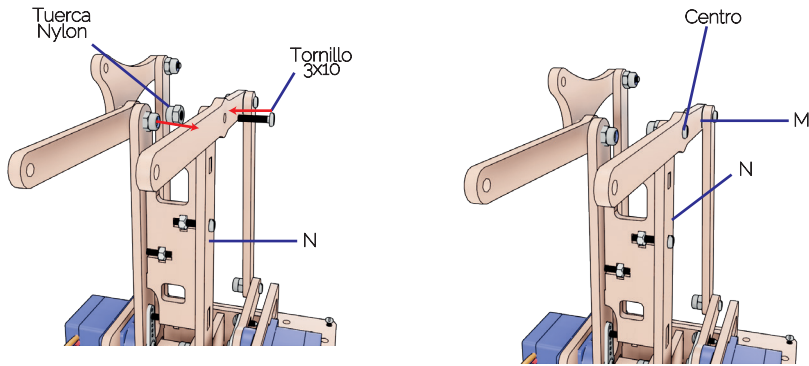


17 Entre las piezas J y N coloca la pieza R fijándola con 2 tornillos 3x10 y 2 tuercas de 3 mm.

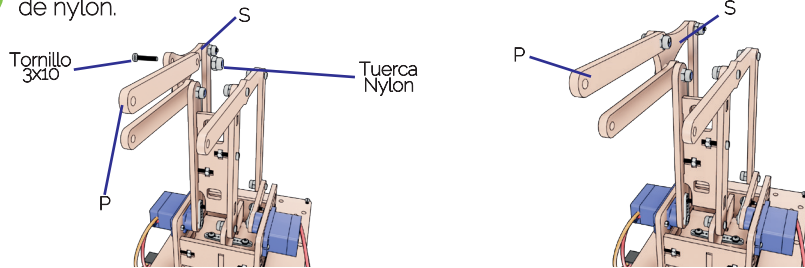




18 Fija N al centro de M con un tornillo 3x10 y una tuerca de nylon.

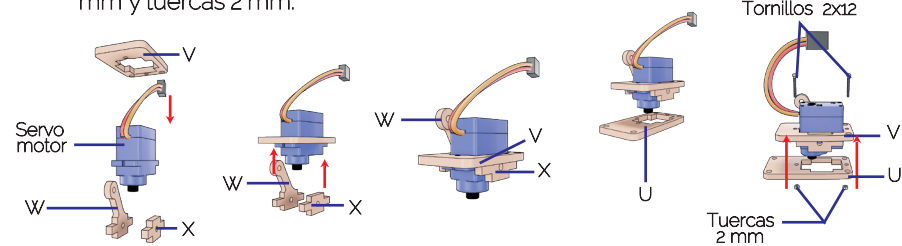


19 Coloca la pieza P en el orificio superior de S, ajústala con un tornillo 3x10 y una tuerca de nylon.

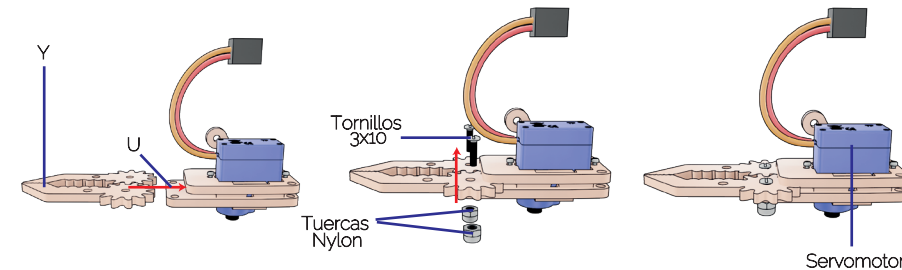


Gripper

20 Para armar el gripper debes ensamblar la pieza V 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 U, fija de arriba hacia abajo el servomotor a las piezas U y V con tornillos 2x12 mm y tuercas 2 mm.

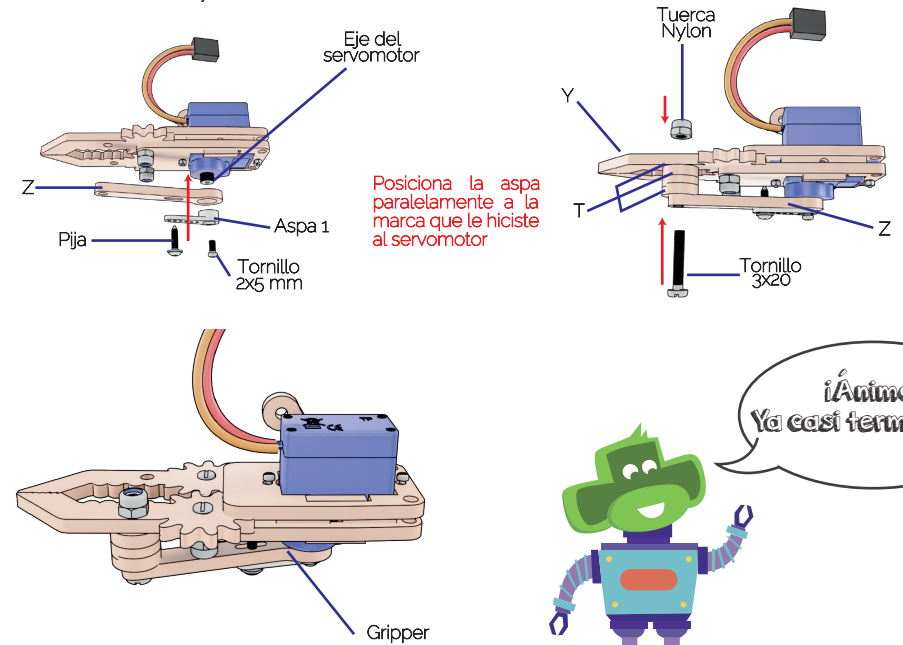


21 Posteriormente coloca las piezas Y por encima de la pieza U y fíjalas con tornillos 3x10 mm y tuercas Nylon.



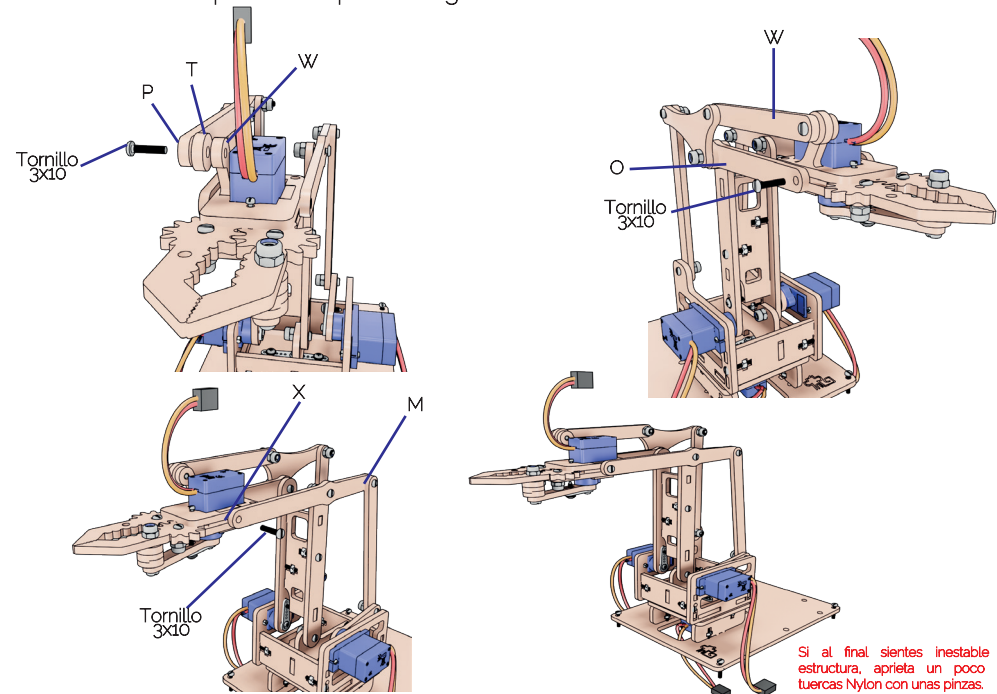
22

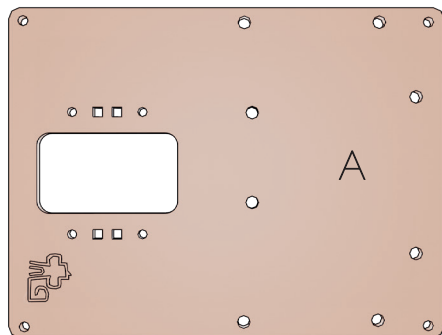
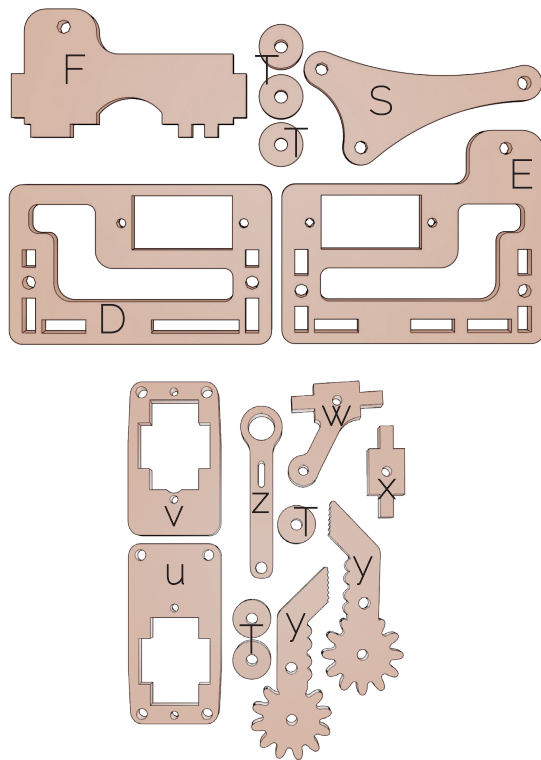
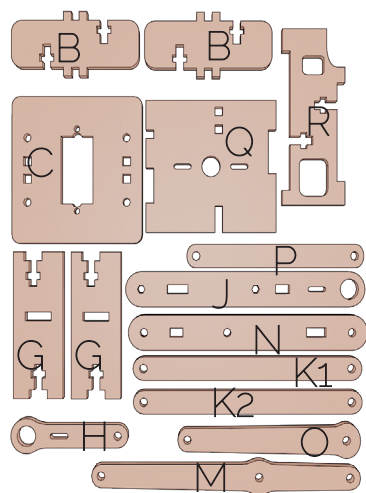
En el eje del servomotor coloca la pieza Z y una aspa 1, fíjala con una pija y un tornillo 2x5 mm. Posteriormente fija Z a Y, utiliza 3 piezas T, un tornillo 3x20 y tuerca de Nylon.



23

Ensambla el gripper a la estructura. Fija la pieza W a P con una pieza T en medio, utiliza un tornillo de 3x10. Finalmente introduce dos tornillos 3x10 de cada lado del gripper, el primero fijando la pieza O con W y el segundo tornillo fijando M con X. En este paso no requieres ninguna tuerca.



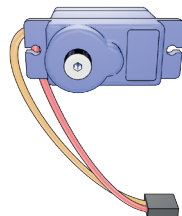


Aspa 1



Aspa 2

Servomotor



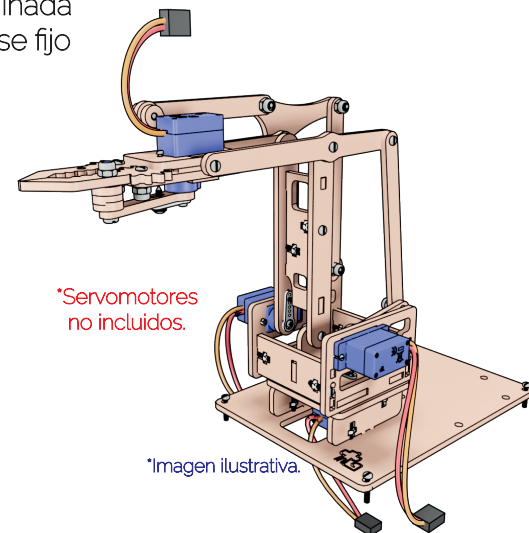
*No incluidos

Estructura para Brazo robótico

Un servomotor, es un tipo especial de motor que permite controlar la posición del eje en un momento dado. Un servomotor, es un tipo especial de motor que permite controlar la posición del eje en un momento dado.

Esta diseñado para moverse a determinada cantidad de grados y luego mantenerse fijo en una posición.

Los brazos robóticos industriales son perfectos para trabajos estandarizados, como ensamblar un producto en serie, ya que pueden moverse con precisión milimétrica y de manera repetitiva.



*Servomotores no incluidos.

*Imagen ilustrativa.

Instructivo

MONKITS



ME-EBRA/EBRMDF Estructura para Brazo Robótico (Acrílico o MDF)

Cantidad	Descripción						
1	Tornillo 3x20 mm						
1	Tornillo 3x16 mm						
30	Tornillo 3x10 mm						
8	Tornillo 2x12 mm						
18	Tuerca 3mm						
11	Tuerca de Nylon 3mm						
8	Tuerca 2mm						
4	Placas de estructura						
	Tuerca	Tuerca	Tuerca de Nylon	Tornillo	Tornillo	Tornillo	Tornillo
	2 mm	3 mm	3 mm	2x12 mm	3x10 mm	3x16 mm	3x20 mm

No incluye servos

HECHO EN MÉXICO POR
MONKITS



MONKITS
ventas@monkits.com
www.monkits.com



¡Escanéame para ver el armado!

Visita nuestro canal de Youtube (Monkits Oficial) donde podrás encontrar video tutoriales para el armado de tus kits y contenido relevante sobre toda la gama de nuestros productos STEAM

Este producto contiene piezas de tornillería que ingeridas pueden causar asfixia. Úsese bajo la supervisión de un adulto.