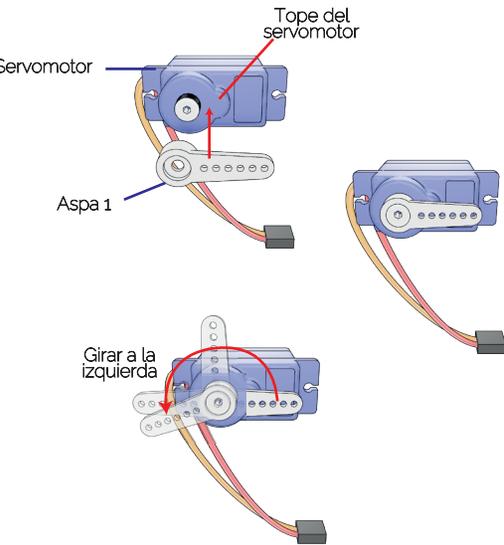


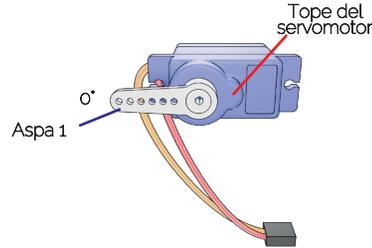


¿Cómo posicionar el servomotor?

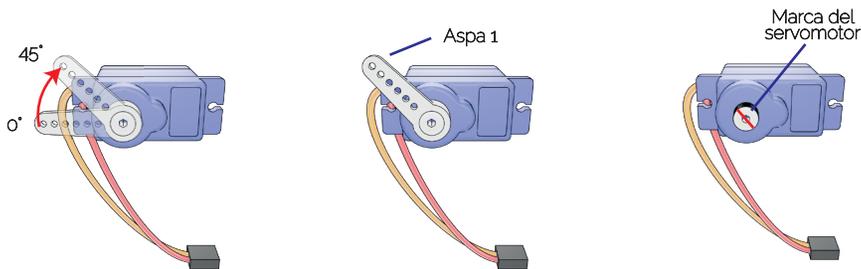
A Coloca el aspa 1 en el eje del servomotor apuntando a la misma dirección que el tope del servomotor, después gíralo hacia la izquierda hasta llegar al tope del giro.



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 45°, marca en el servo una línea que indique los 45°.

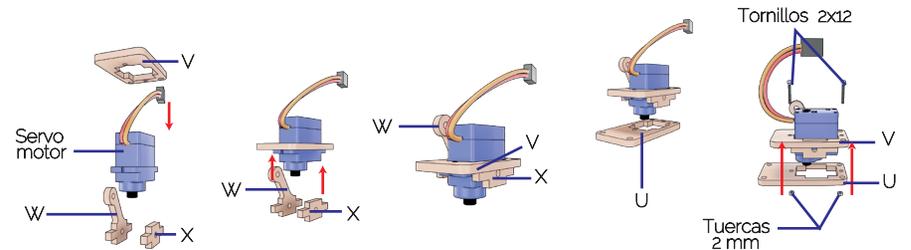


Este será el servomotor que usarás para armar tu gripper.

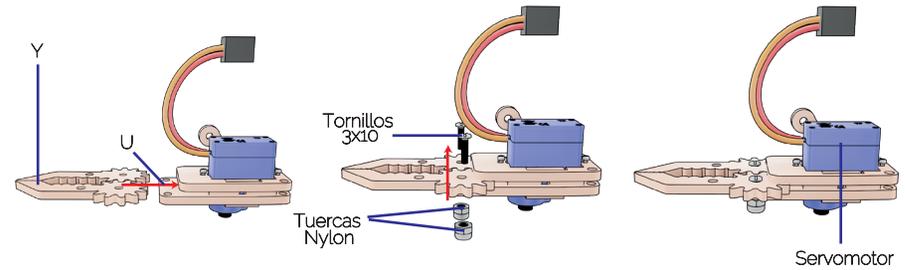


Gripper

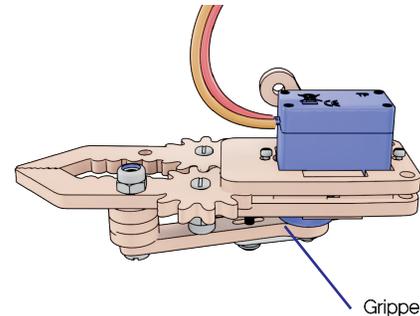
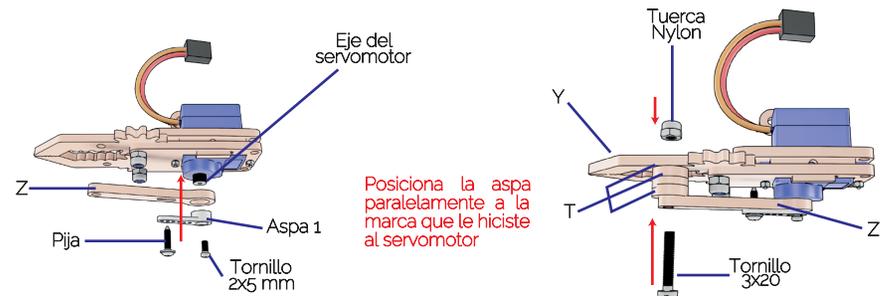
1 Para armar el gripper debes ensamblar la pieza V y un servomotor, después coloca a los lados las piezas W y X por debajo del servomotor. Por la parte de abajo coloca

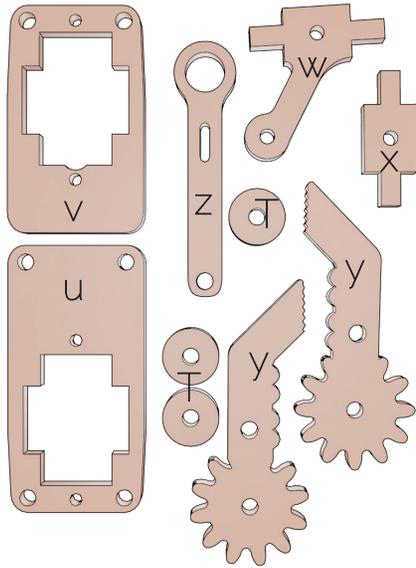


2 Posteriormente coloca las piezas Y por encima de la pieza U y fíjalas con tornillos 3x10 mm y tuercas Nylon.



3 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.

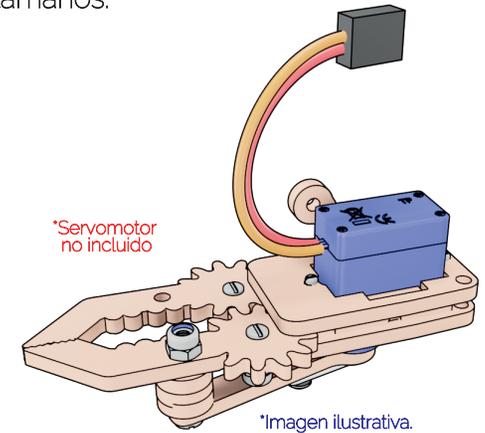




Gripper

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.

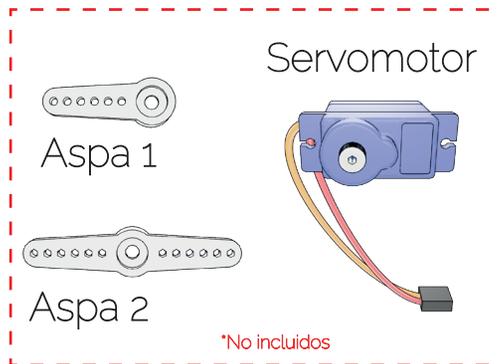
En aplicaciones robóticas, el gripper se integra con el brazo del robot a través de una interfaz mecánica y eléctrica. Esto permite al robot controlar el gripper y utilizarlo en tareas simples.



*Imagen ilustrativa.

Instructivo

MONKITS



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

*No incluye servos

HECHO EN MÉXICO POR
MONKITS

MONKITS
ventas@monkits.com
www.monkits.com



¡Escanéame para ver el armado!

