Armado

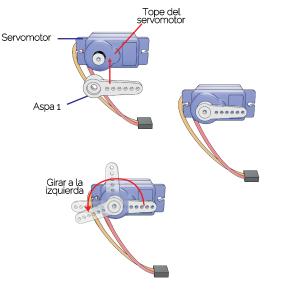
🔂 ¿Cómo posicionar el servomotor?

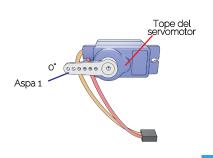


Coloca el aspa 1 en el eje del servomotor apuntando a la misma dirección que el tope del servomotor, después gíralo hacia la izquierda hasta llegar al tope del giro.

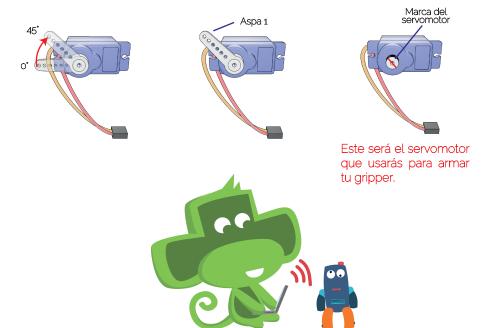


Al llegar al tope del giro, retira la aspa 1 y colócala de nuevo en sentido contrario del tope del servomotor, usándolo como referencia para saber que es el arado o.



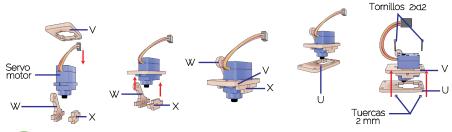


Sin retirar el aspa, gírala a 45°, marca en el servo una linea que indique los 45°.

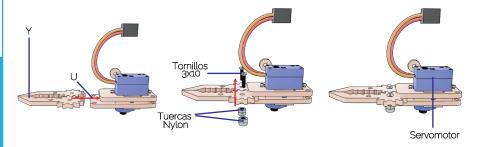




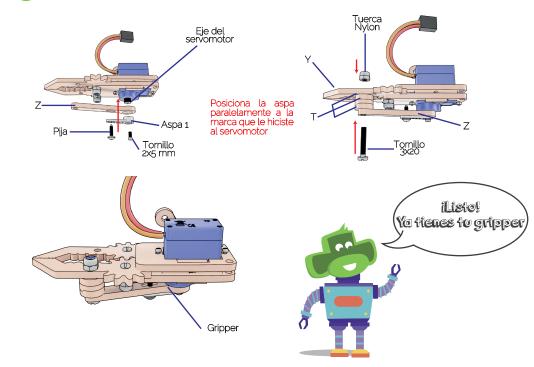
Para armar el gripper debes ensamblar la pieza V y un servomotor, después coloca a los lados las piezas W y X por debajo del servomotor. Por la parte de abajo coloca



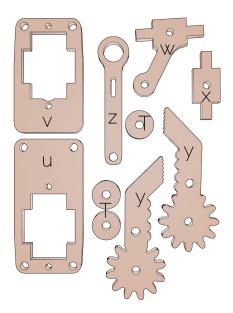
Posteriormente coloca las piezas Y por encima de la pieza U y fíjalas con tornillos 3x10 mm y tuercas Nylon.

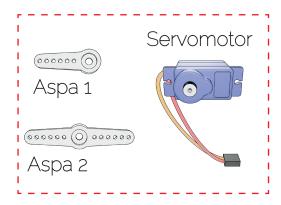


En el eje del servomotor coloca la pieza Z y una aspa 1, fíjala con una pija y un tornillo 2x5 mm. Posteriormente fija Z a Y, utiliza 3 piezas T, un tornillo 3x20 y tuerca de Nylon.









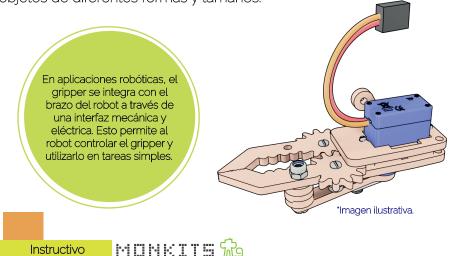




iEscanéame para ver el armado!

Gripper con Servomotor

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-GSA/GSMDF Gripper con Servomotor (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
1	Servomotor SG-90 1.5k

