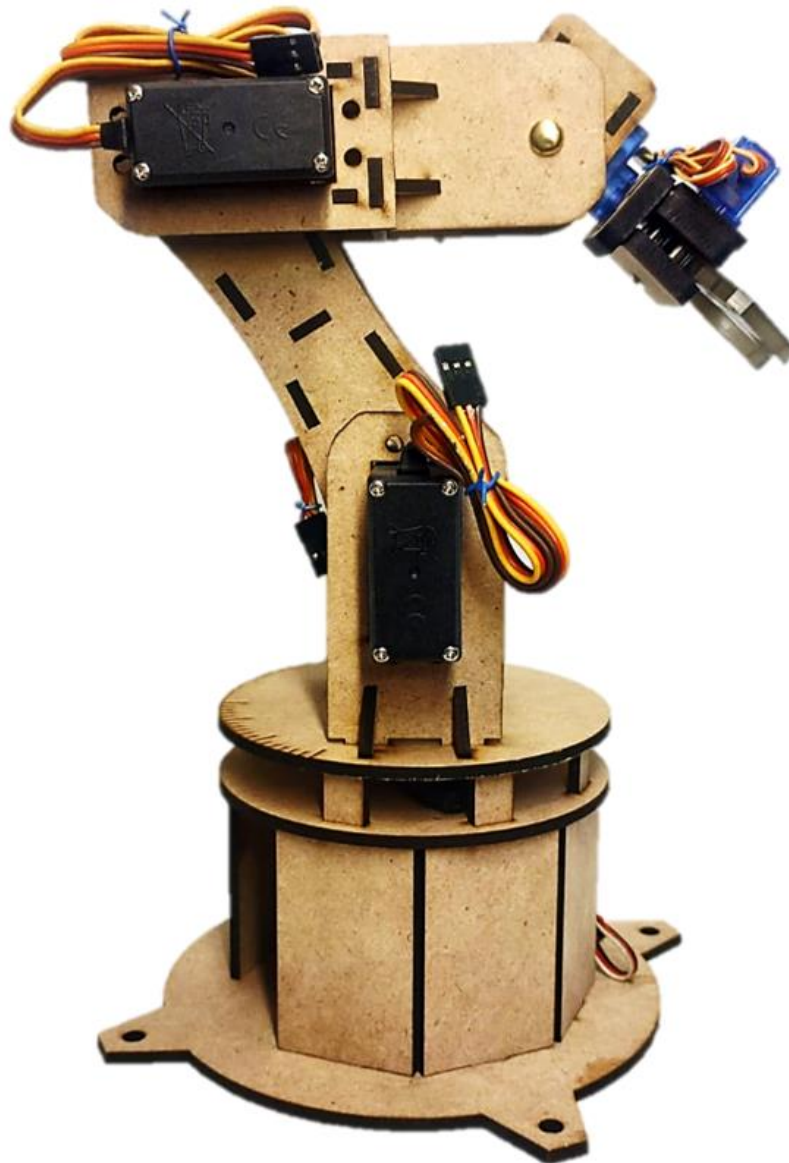


Manual de ensamble

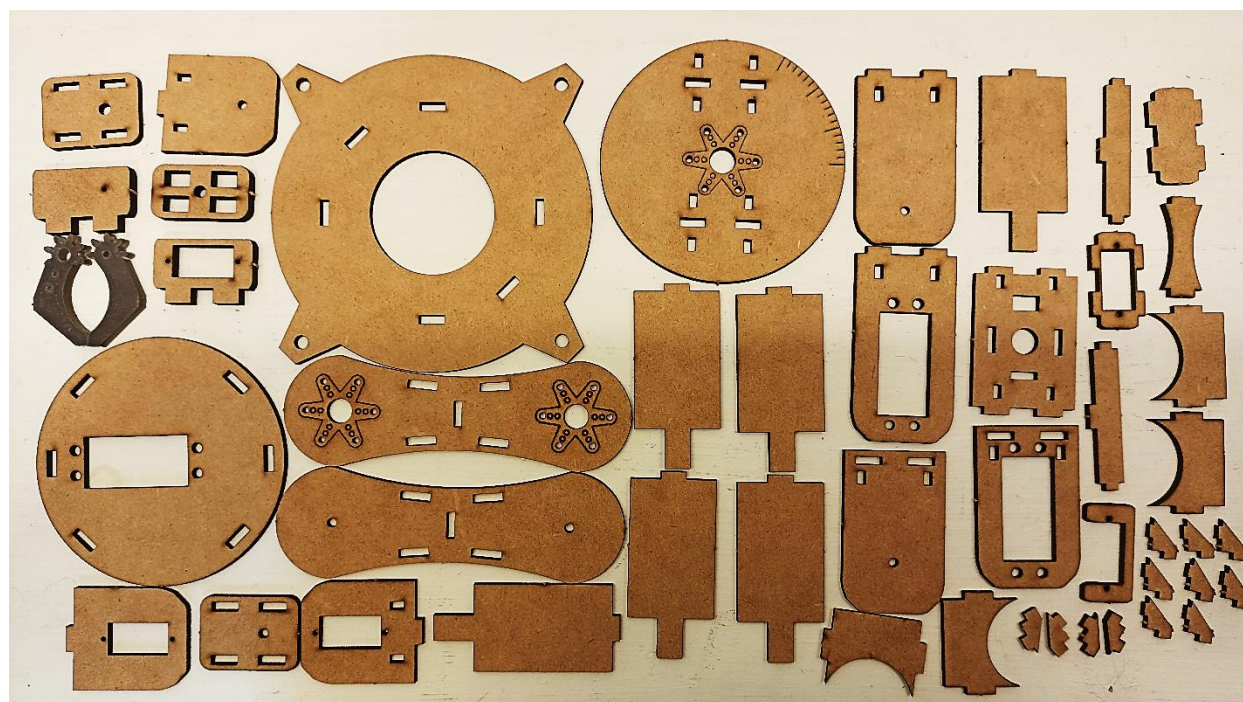
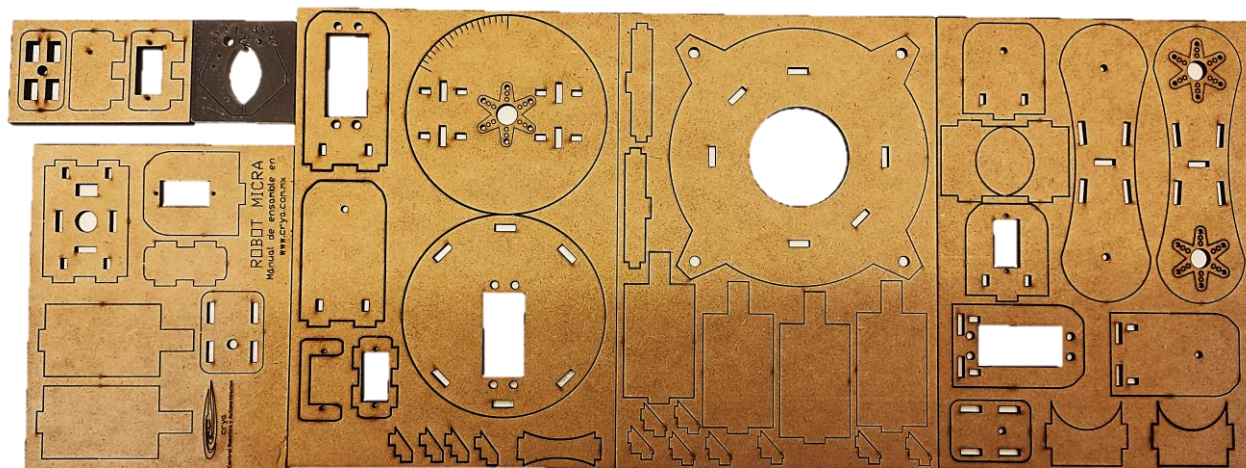
Robot MICRA



Antes de iniciar con el armado de tu nuevo brazo robótico (MICRA), verifica que contenga todo lo necesario:

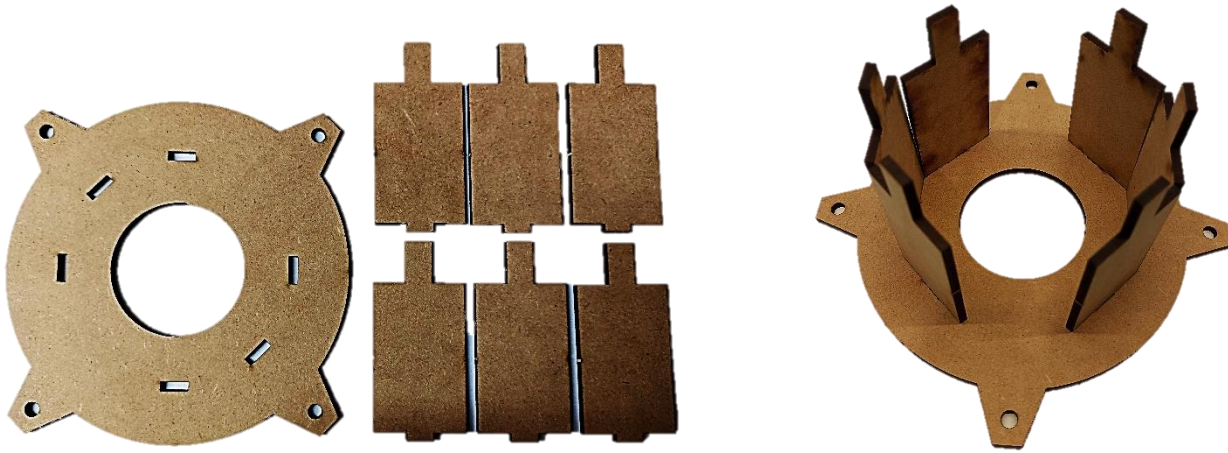
- 4 Galletas con piezas desmontables MDF de 3 mm
- 1 Galleta con piezas desmontables MDF de 6 mm
- 1 Galleta con piezas desmontables Acrílico 5 mm
- 3 Micro servos SG90
- 3 Servomotores MG995
- 3 Broches de latón dorado

Comenzamos ubicando las galletas con las piezas desmontables y las desprendemos con cuidado evitando romperlas.



Ya que tenemos todas las piezas desmontadas de las galletas comenzaremos con el armado del brazo robótico.

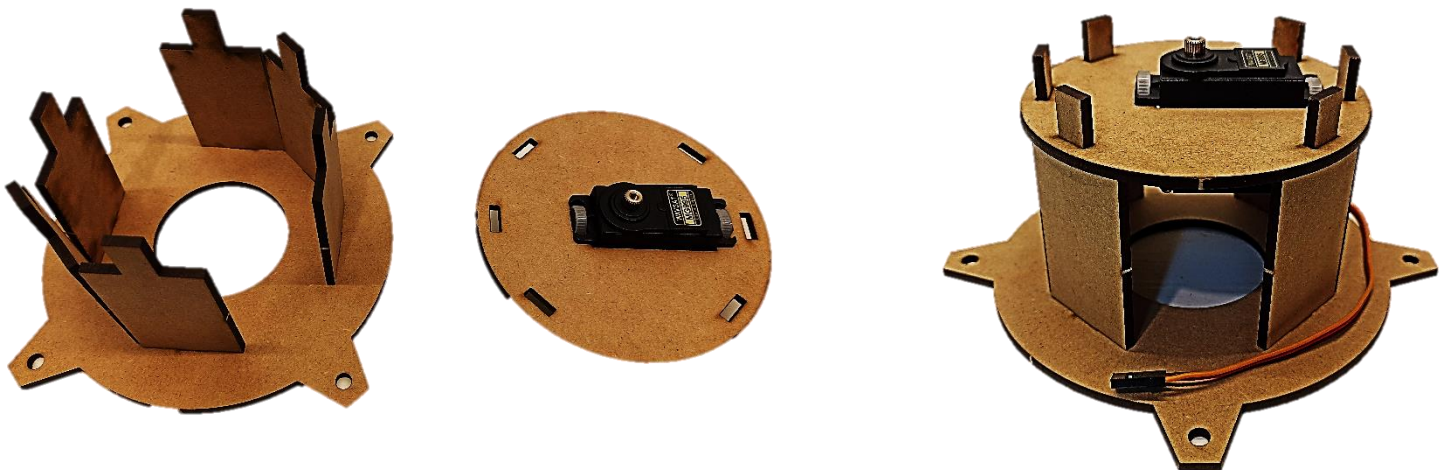
Ubicamos las siguientes piezas y las ensamblamos como se ve en las imágenes.



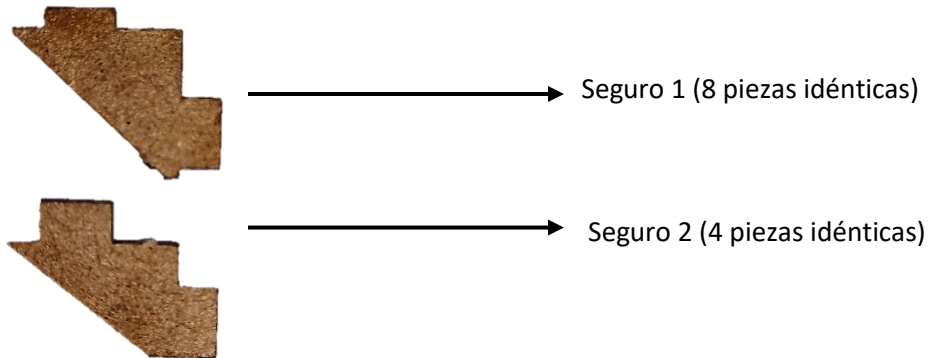
Seguimos con la siguiente pieza y el primer servo motor y lo colocamos de la siguiente manera, para sostener el motor podemos utilizar tornillo o cinturón (cincho).



Ya que tengamos estos dos ensambles, los juntamos formando la base de nuestro robot asegurándonos de que queden como se ve en la imagen.



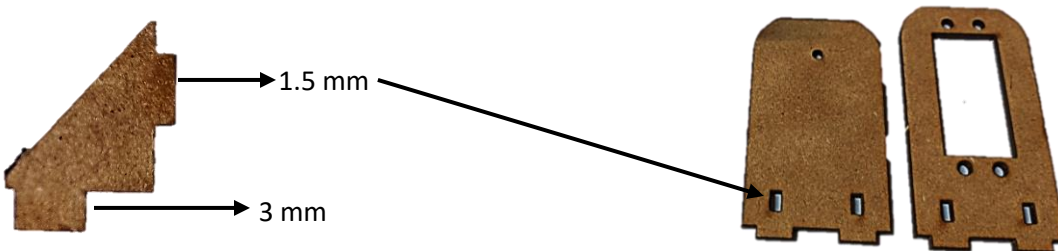
En el kit existen dos tipos de seguros que usaremos.



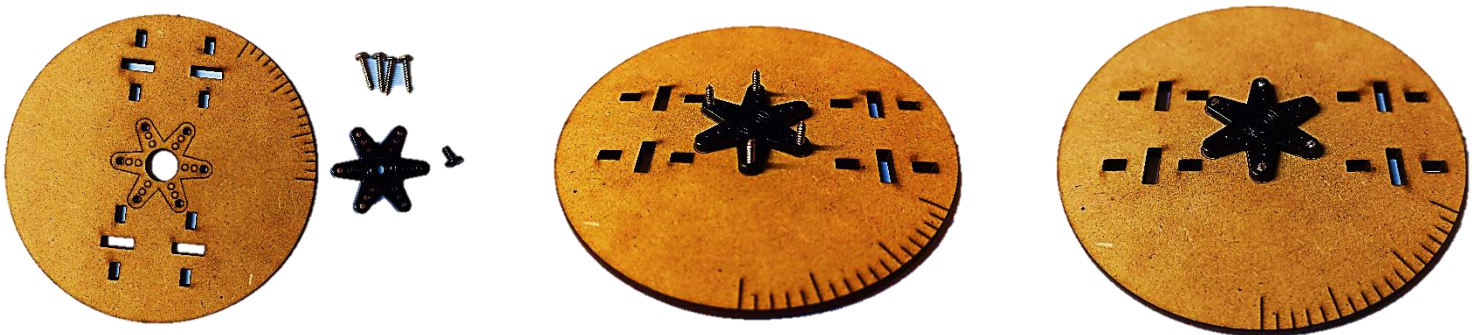
Continuando con el ensamble tomaremos las siguientes piezas, aquí agarramos los 8 seguros que marcamos como seguro 1 y colocamos el servo de la siguiente manera.



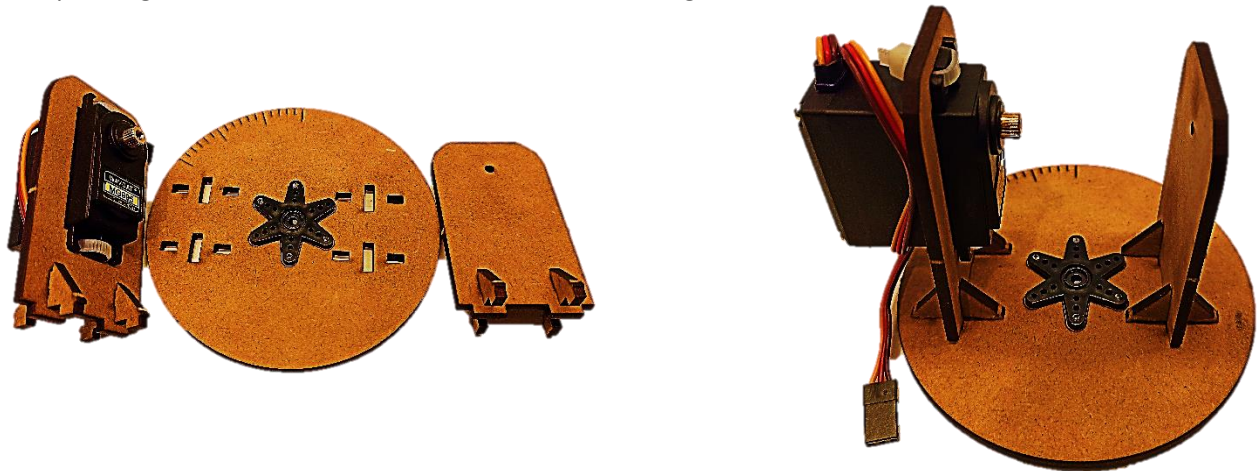
Este seguro cuenta con un ensamble de 1.5 mm y uno de 3mm al momento de insertarlo nos aseguramos que la parte de 1.5 mm este ensamblada a las placas que se observan en la figura ya que va de los 2 lados.



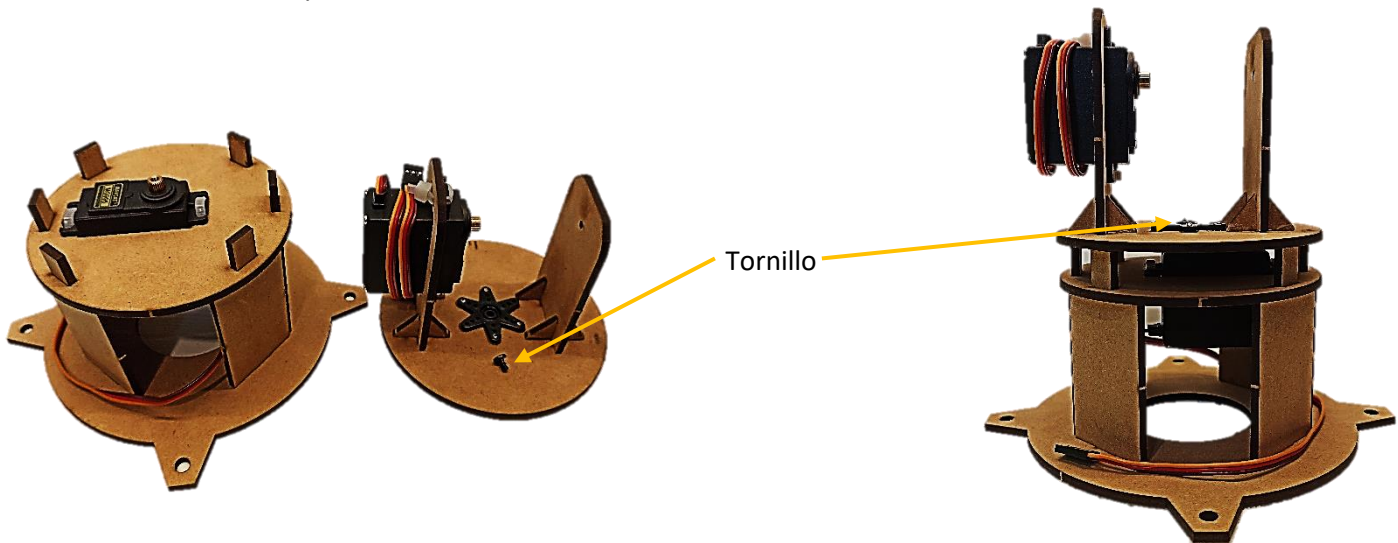
Seguimos con la siguiente pieza y aquí agarramos el mando y los tornillos que están incluidos en el servomotor, lo colocamos de la siguiente manera y cortamos el excedente de tornillo con unas pinzas de corte



Ya que tengamos estos ensambles los colocamos de la siguiente manera.



Continuamos colocando lo que acabamos de ensamblar y hacemos lo siguiente, colocando el tornillo entre el mando y el servo.



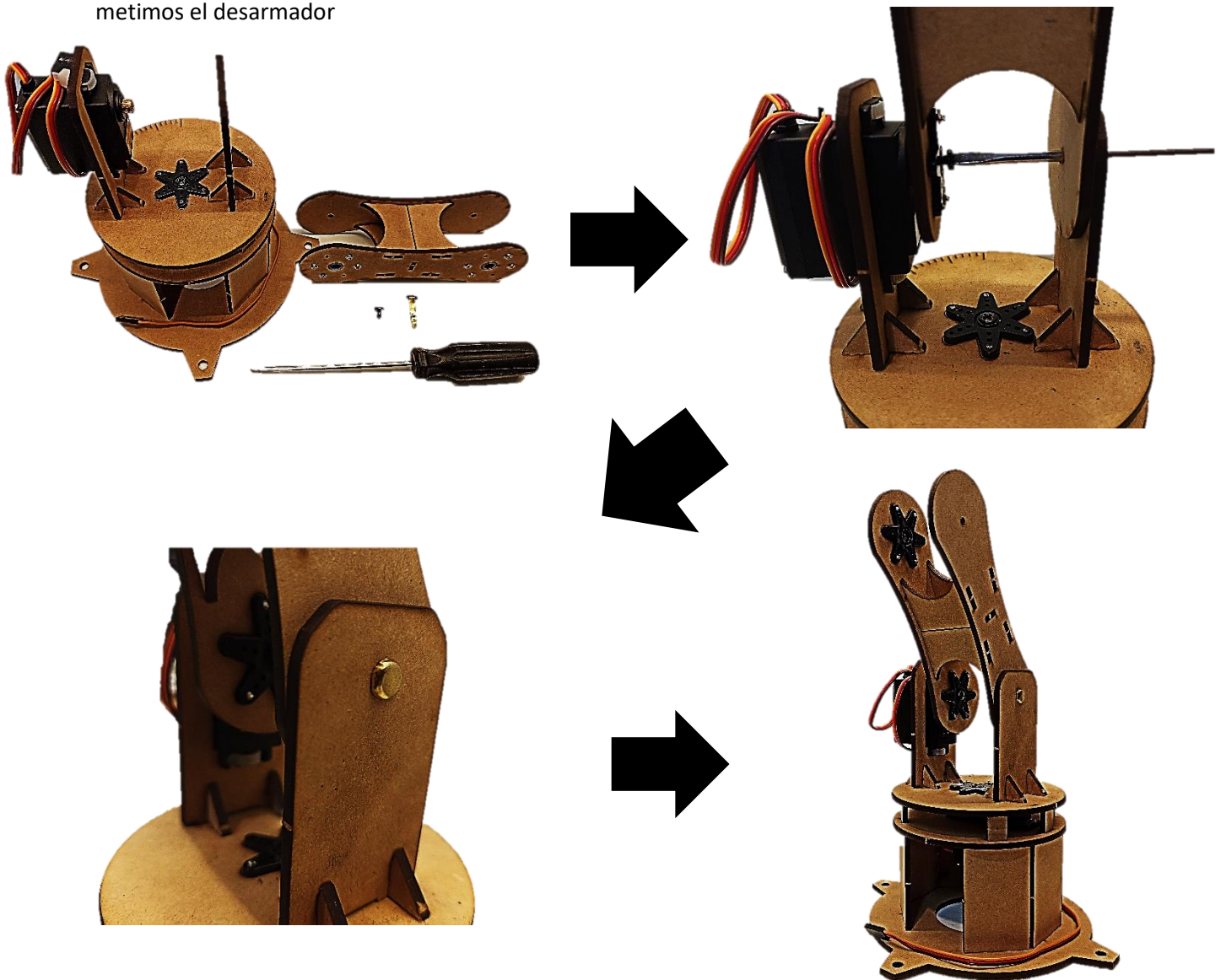
Siguiendo con el ensamble, tomamos las siguientes piezas y hacemos lo que se ve en las imágenes.



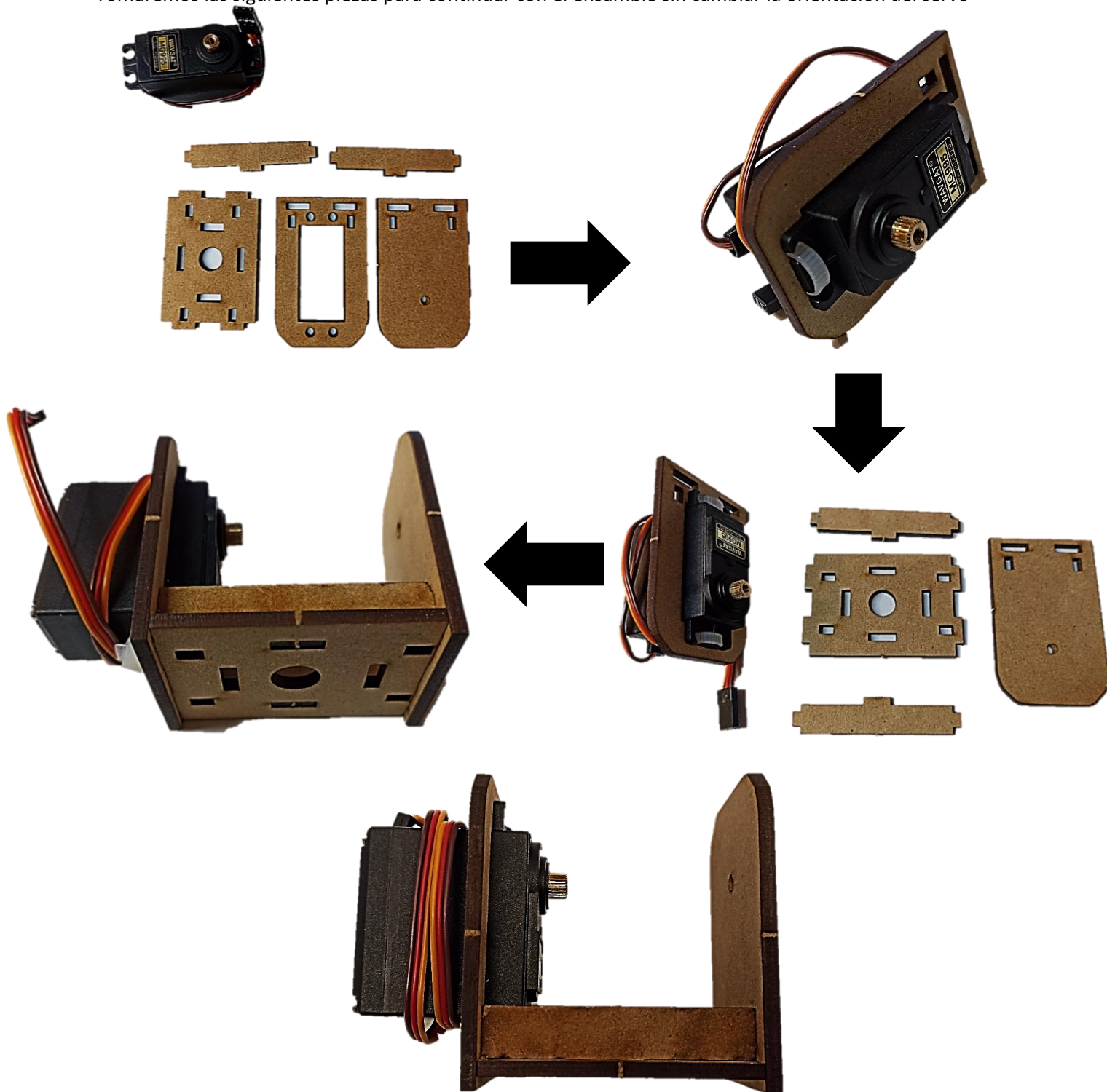
Una vez que tengamos los mandos colocados tomamos las piezas que se observan en la imagen.



Ya que tengamos este ensamblado completado lo incrustamos en la base del robot y así tendremos el brazo del robot, con la ayuda de un desarmador delgado colocaremos el tornillo que sujeta el brazo a su correspondido servo, cuando hayamos colocado el tornillo pondremos un broche de latón en donde metimos el desarmador

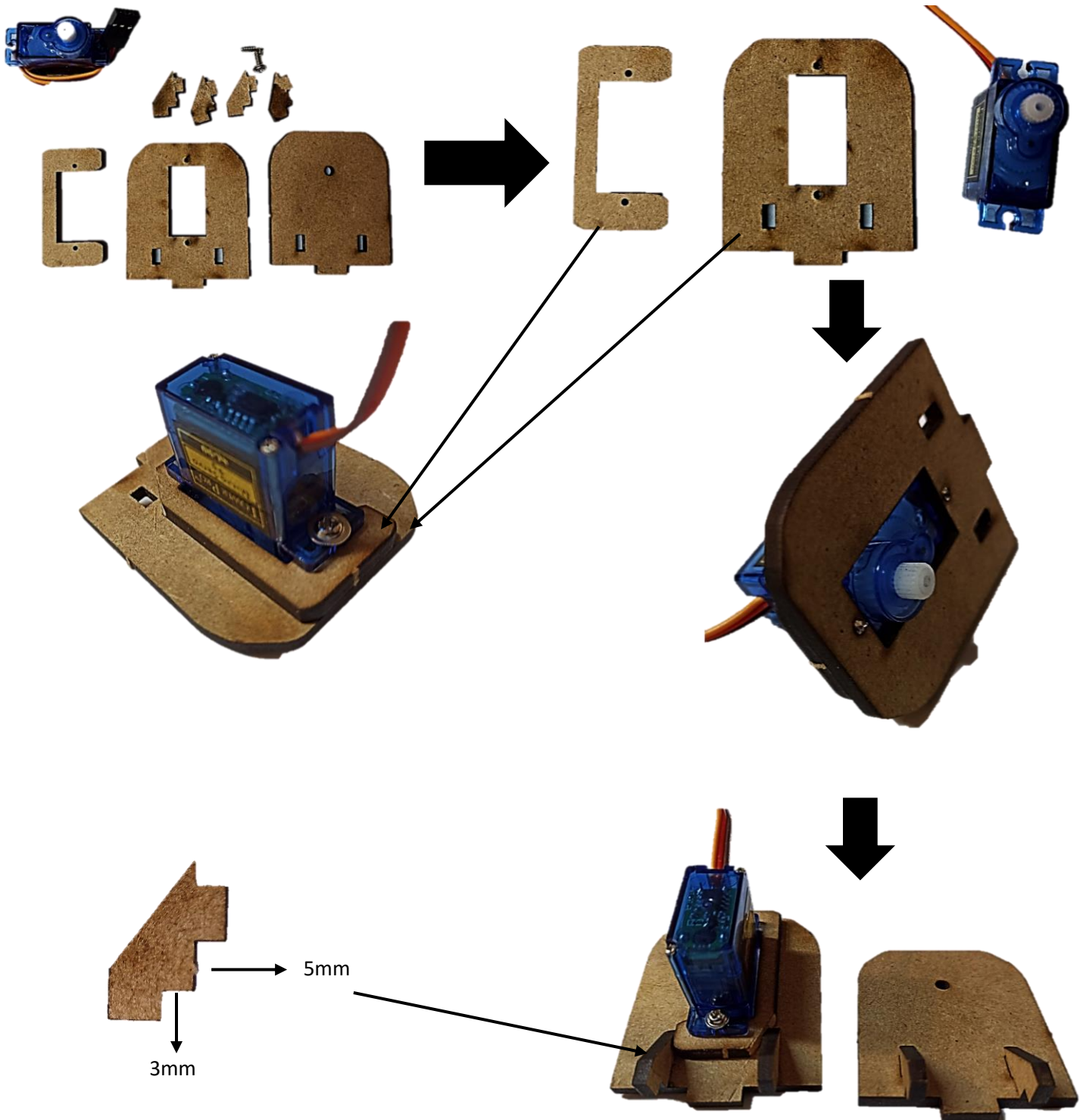


Tomaremos las siguientes piezas para continuar con el ensamble sin cambiar la orientación del servo



Dejaremos este ensamble pendiente ya que lo usaremos más adelante

Seguimos con el ensamble agarrando las siguientes piezas, aquí utilizaremos los seguros numero 2

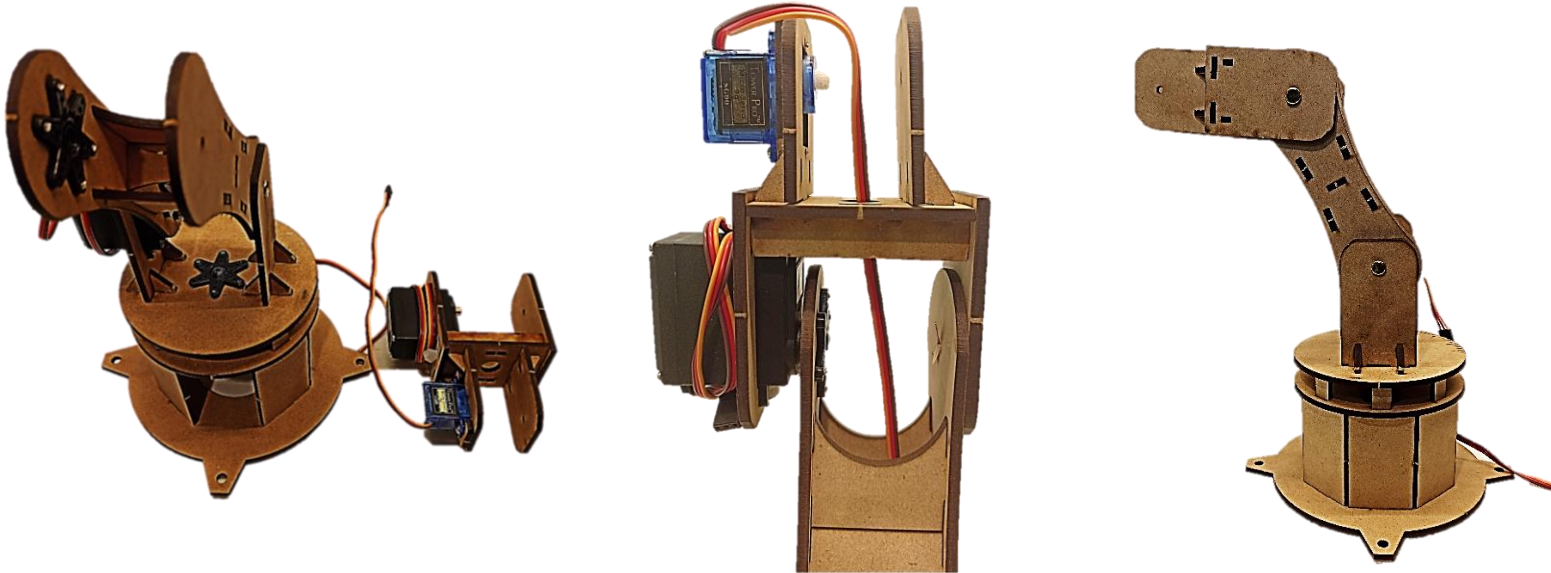


La parte de 5 mm va encajada en esta parte de la pieza

Ahora tomamos el ensamble que dejamos pendiente y estos nuevos y las juntamos



Una vez que tengamos estas piezas unidas vamos a integrar el ensamble obtenido al robot principal

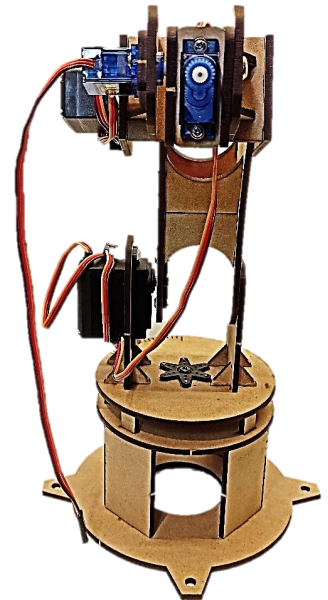
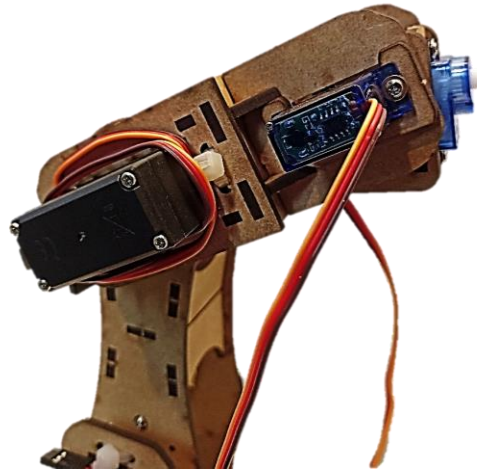
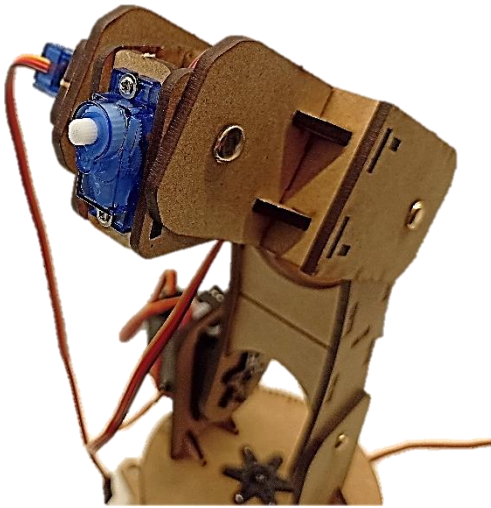


Como lo hicimos anteriormente con la ayuda de un desarmador colocamos el tornillo del servo y después colocamos el broche de latón.

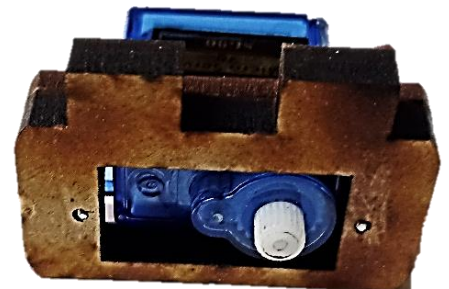
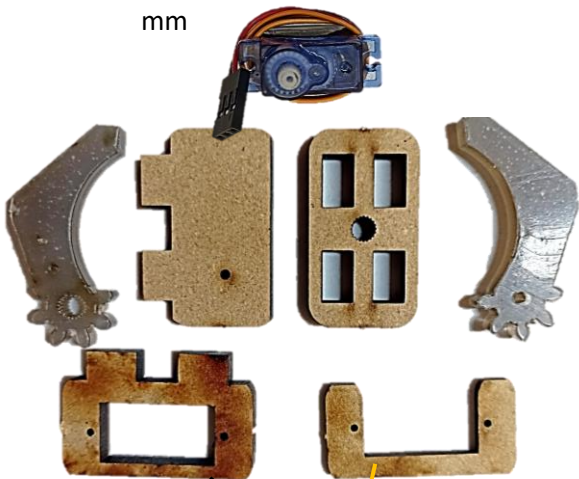
Continuemos con el armado de la muñeca, para eso tendremos que agarrar las siguientes piezas respetando la posición de cada una de ellas y del servo



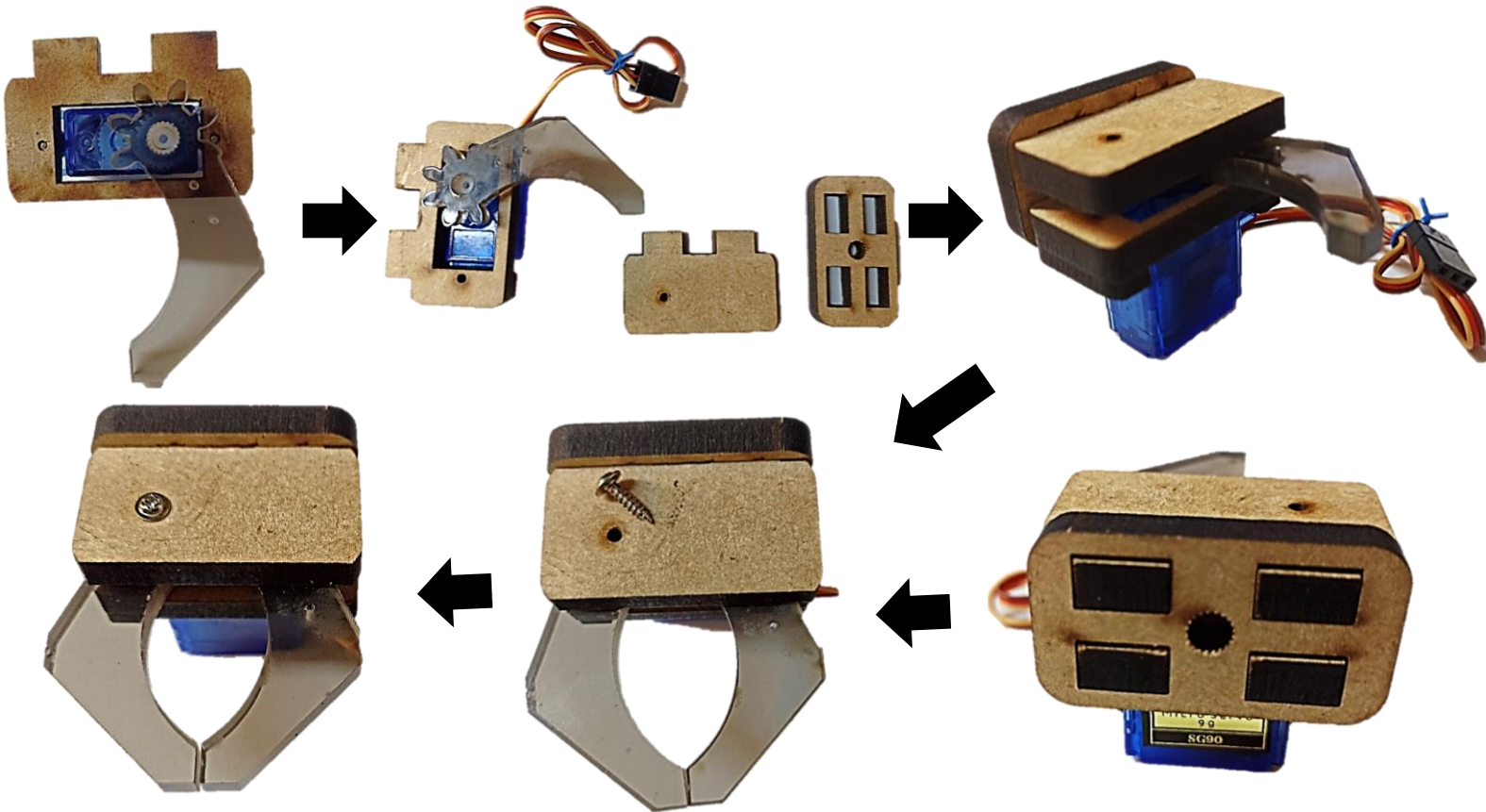
Una vez terminado ese ensamble lo colocaremos en el robot de la siguiente manera sin olvidar el broche de latón que lo ayudara a sostenerse.



Ahora solo nos falta la pinza y esa se ensambla de la siguiente manera aquí tomaremos las piezas de 6 y 5 mm

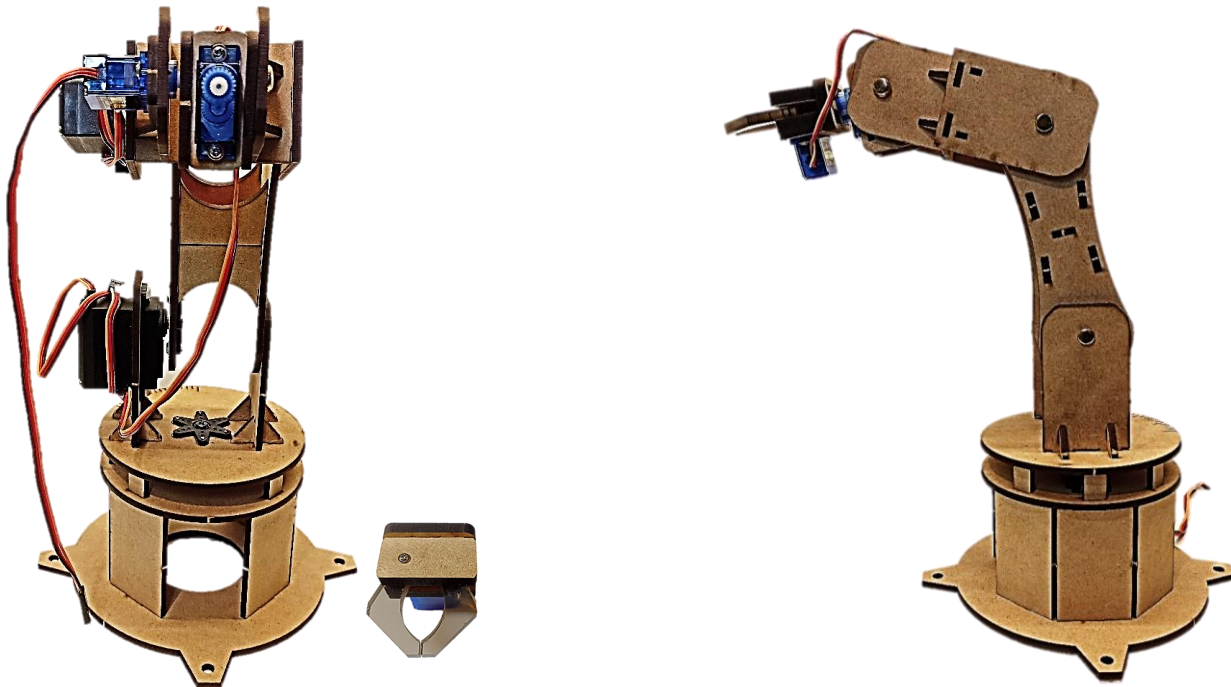


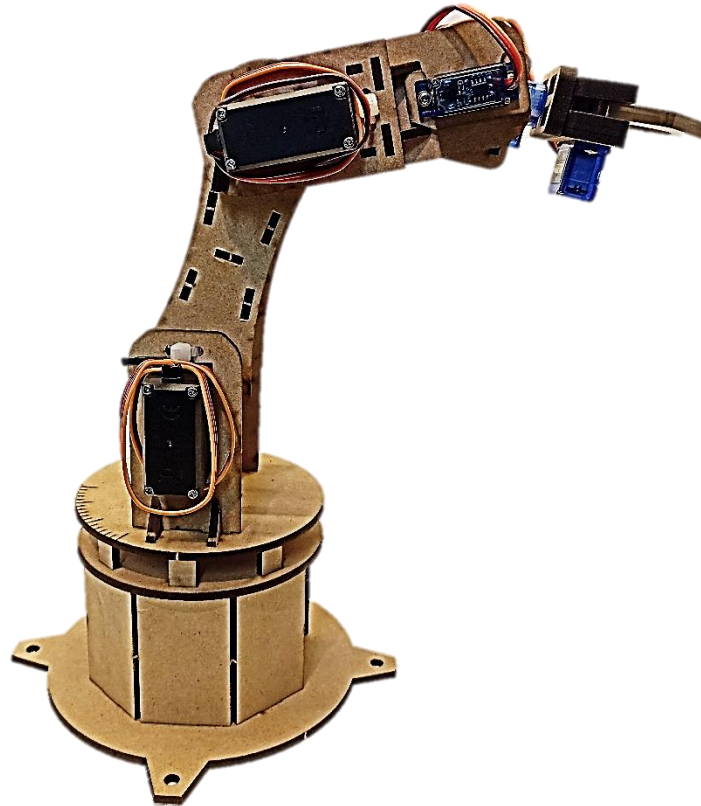
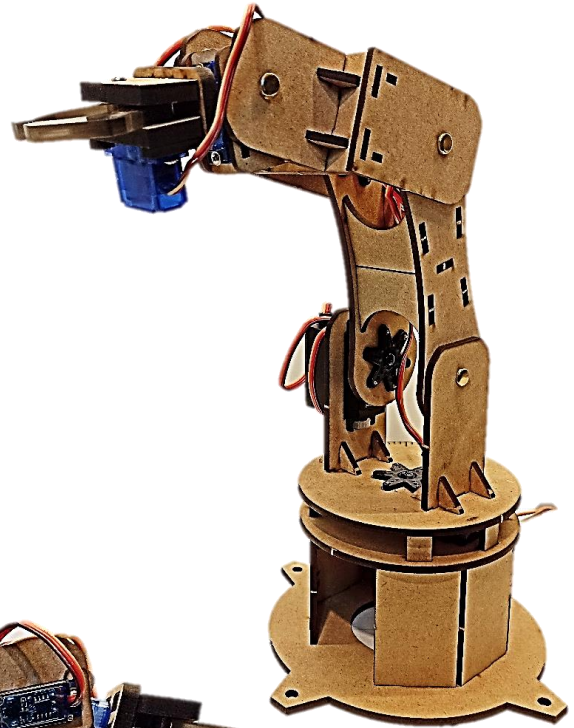
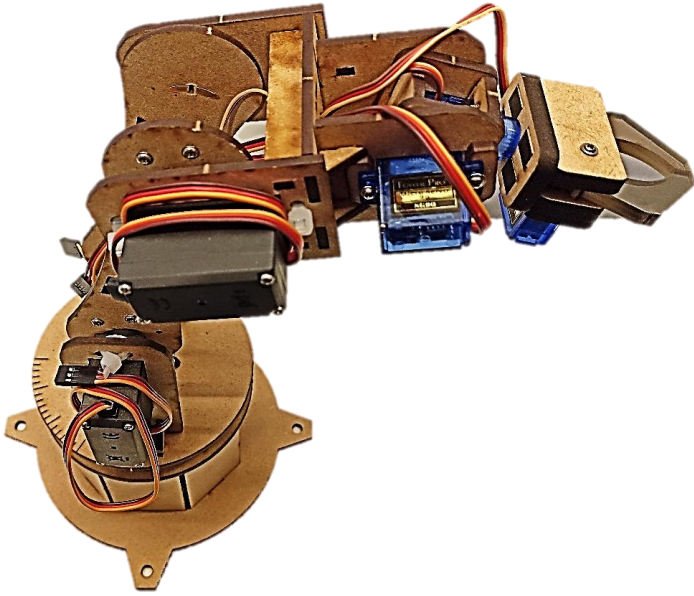
Colocamos la primera garra de la pinza



Colocamos la otra garra manualmente y la aseguramos con un tornillo.

Una vez que tengamos armada la pinza lo único que queda es ponerla en el robot





Nota:

- Asegúrese de calibrar los servos antes de montarlos
- Para evitar que las piezas se muevan poner pegamento en los ensambles