

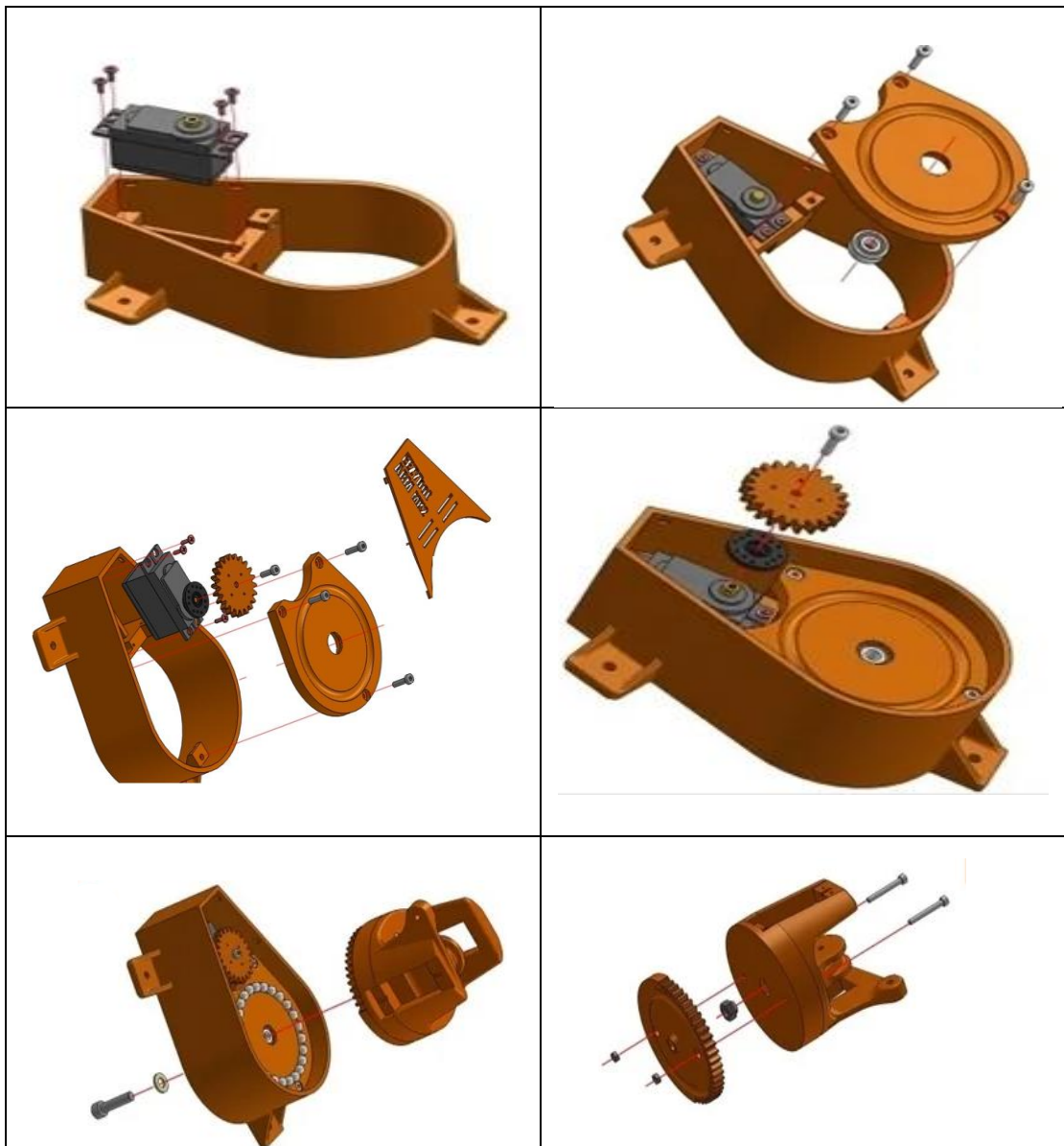
Manuel de Montage – Bras Robotique

Ce document décrit les opérations nécessaires à l'assemblage de la base du bras robotique. Les étapes sont présentées dans l'ordre afin d'assurer précision et efficacité lors du montage.

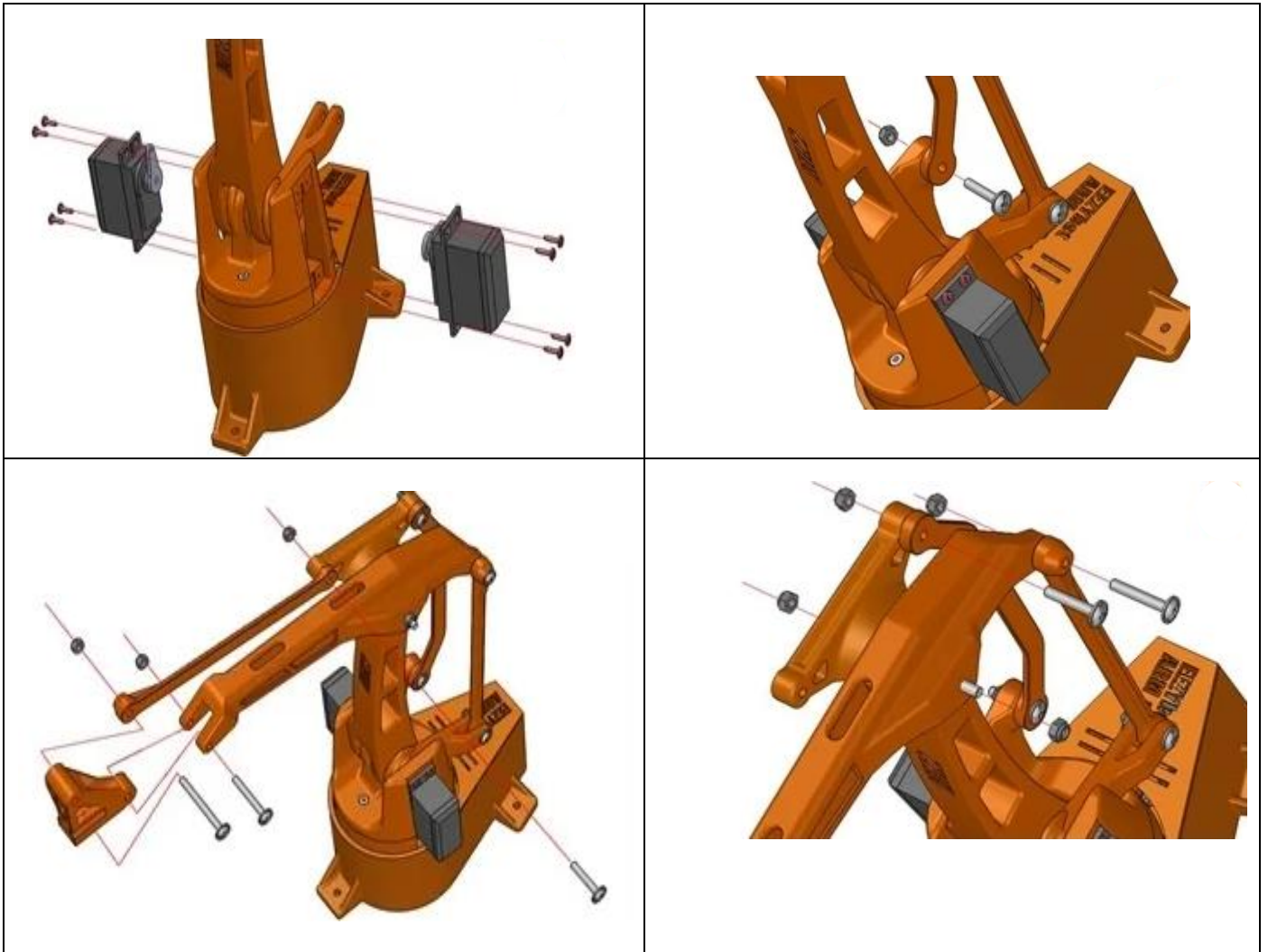
Étape 1 Mettre en place le **servo MG946**, arbre d'entraînement orienté vers l'avant, puis le fixer solidement à la base principale à l'aide des vis fournies.

Étape 2 Introduire **3 écrous M3** dans les logements prévus de la base principale, conformément aux indications du plan.

La base est ainsi assemblée et correspond au résultat illustré sur les images de référence.



Étape 3 Placez le bras principal ainsi que le levier d'entraînement vertical. Fixez en place les deux servomoteurs à l'aide de huit vis.



Étape 4

Assemblez la **pince** comme indiqué sur l'image N .
Fixez la pince au **système de fixation rapide** situé à l'extrémité du bras, puis faites passer le **câble du servo DU 9G SG90** à l'intérieur du bras horizontal.

N

