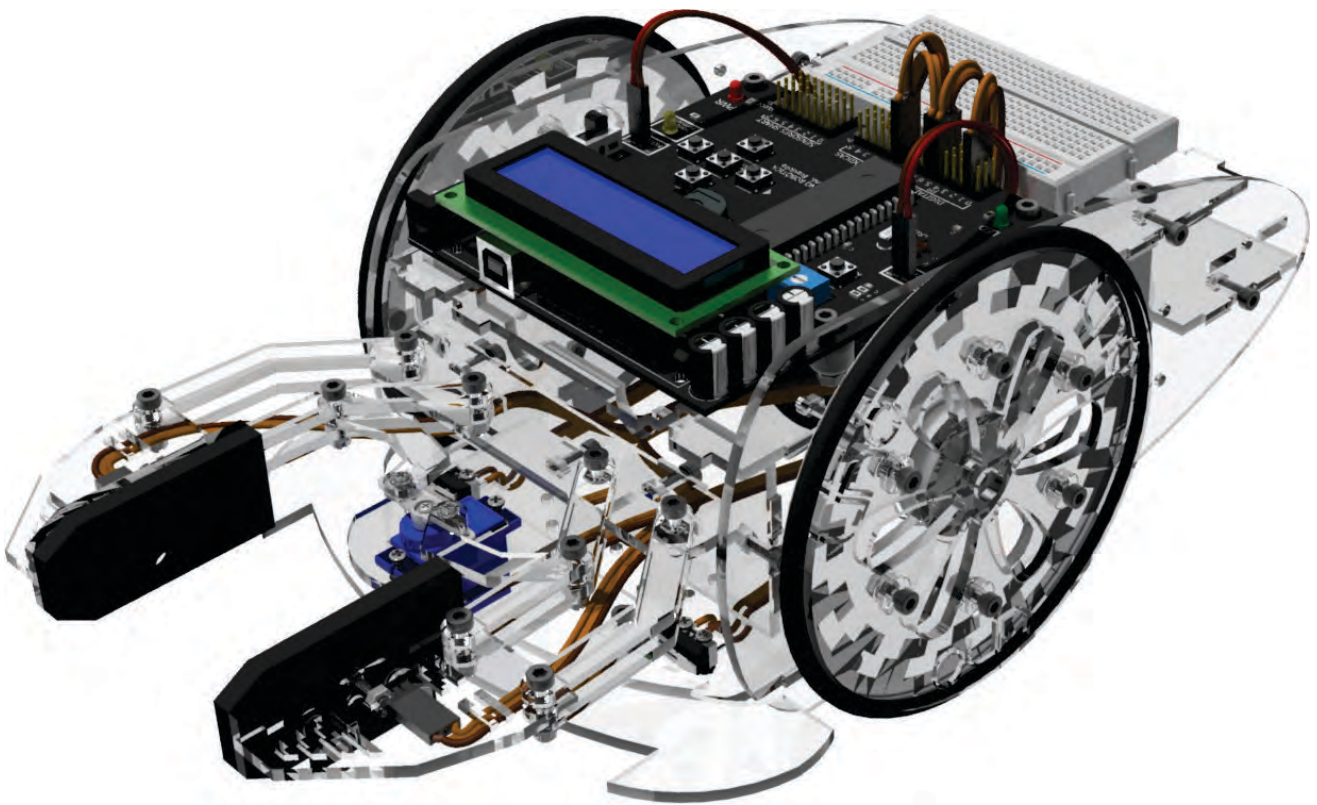


MANUAL DE MONTAGEM

Garra Manipuladora



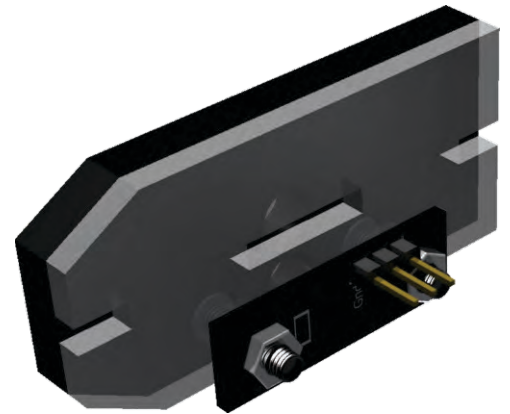
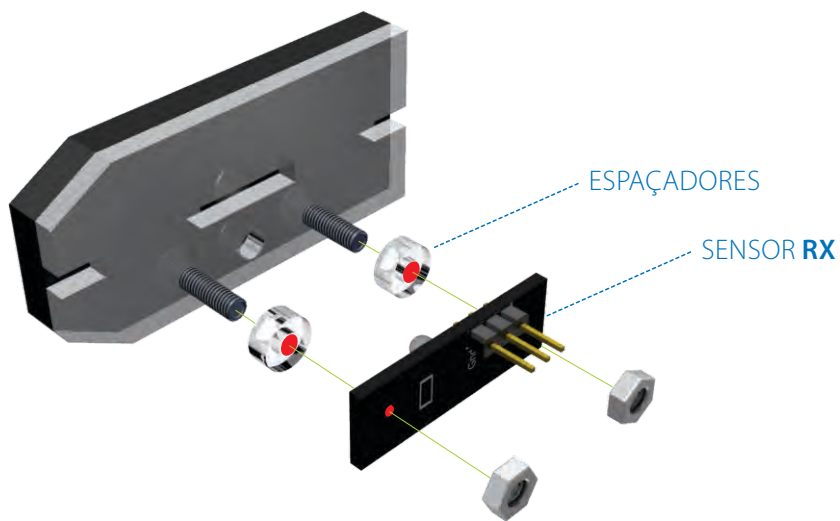
REVISÃO 814.6

Manual de Montagem

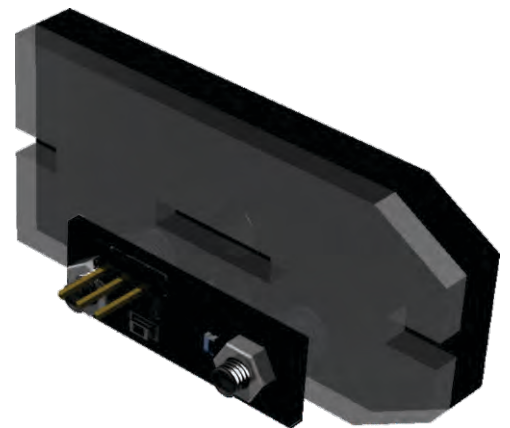
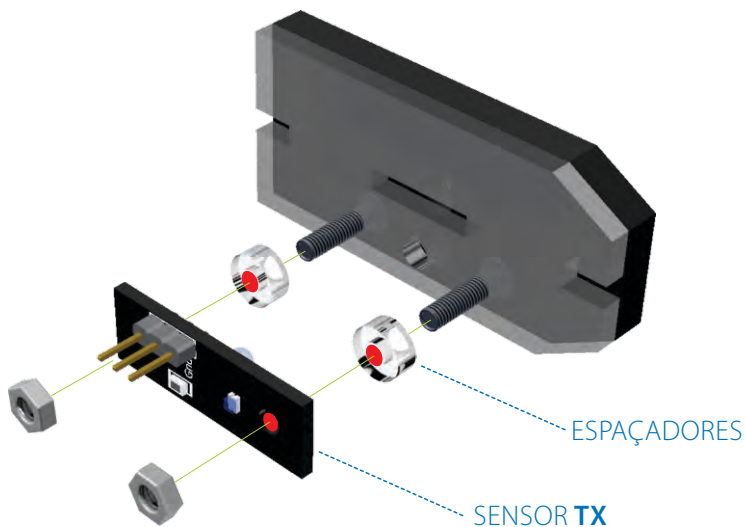
1

QTDE	NOME
02	Pincas
02	Sensores Infravermelhos
04	Espaçadores 3mm
04	Parafusos 8mm
04	Porcas

CONJUNTO ESQUERDO

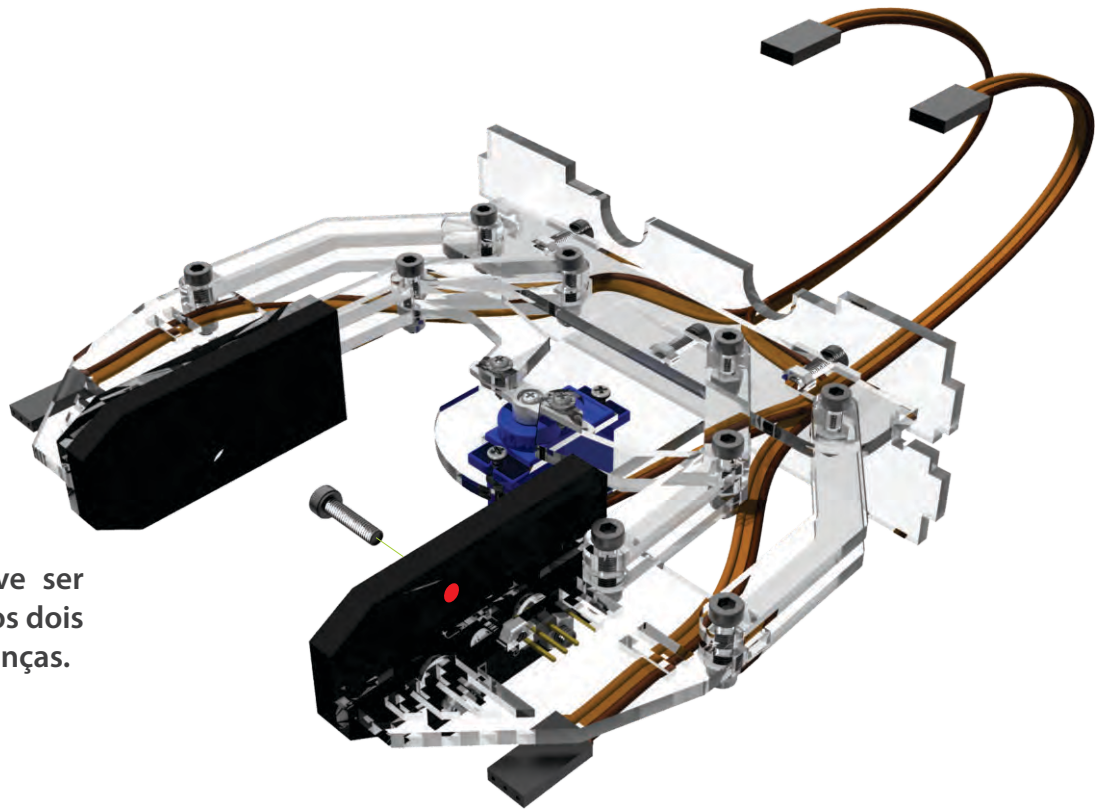


CONJUNTO DIREITO



2

QTDE	NOME
02	Parafusos 12mm
02	Porcas



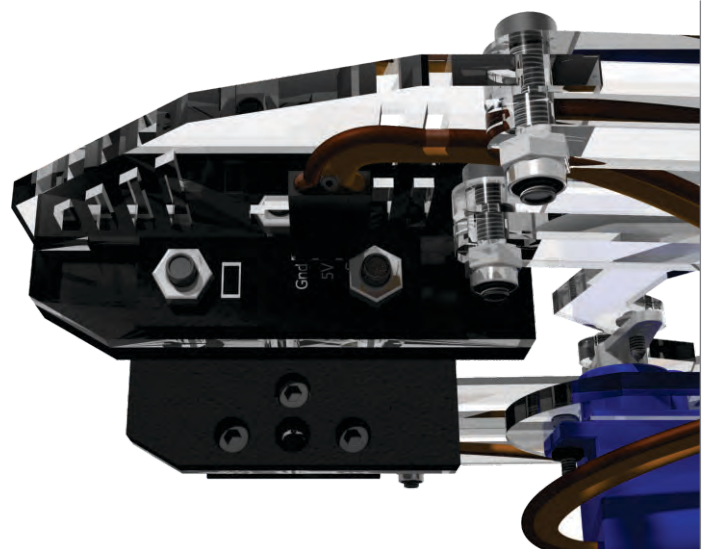
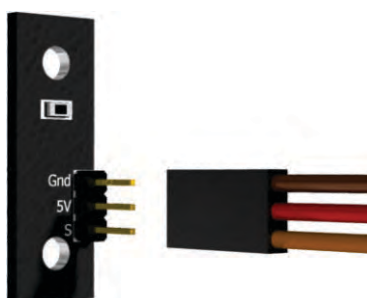
Este passo deve ser realizado com os dois conjuntos de pinças.

ATENÇÃO

3

Observe atentamente esta conexão. A inversão da polaridade pode resultar na queima do sensor.

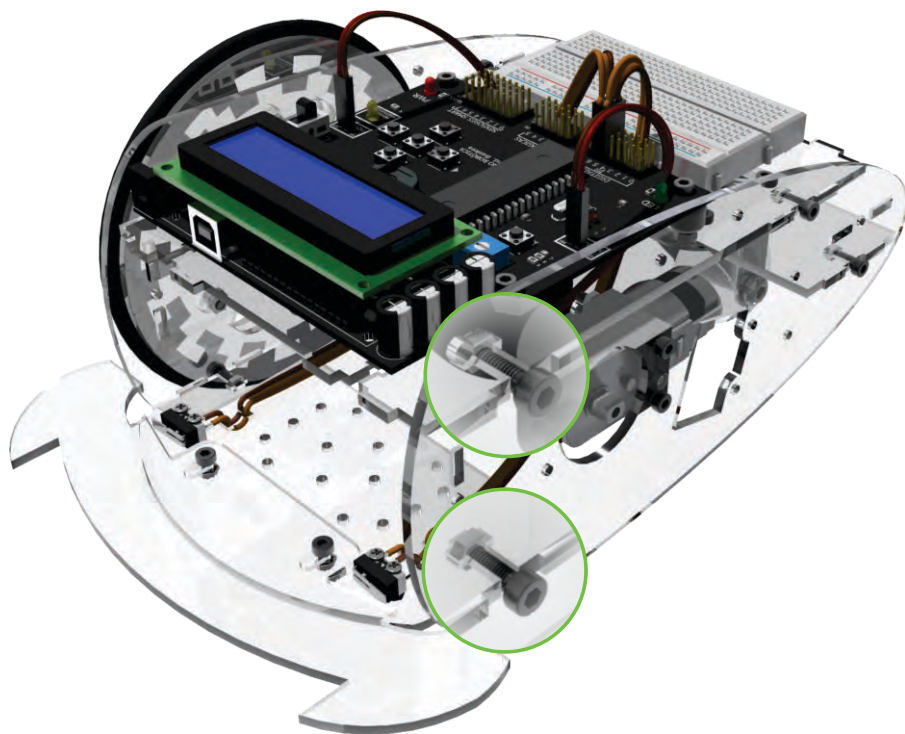
ATENÇÃO



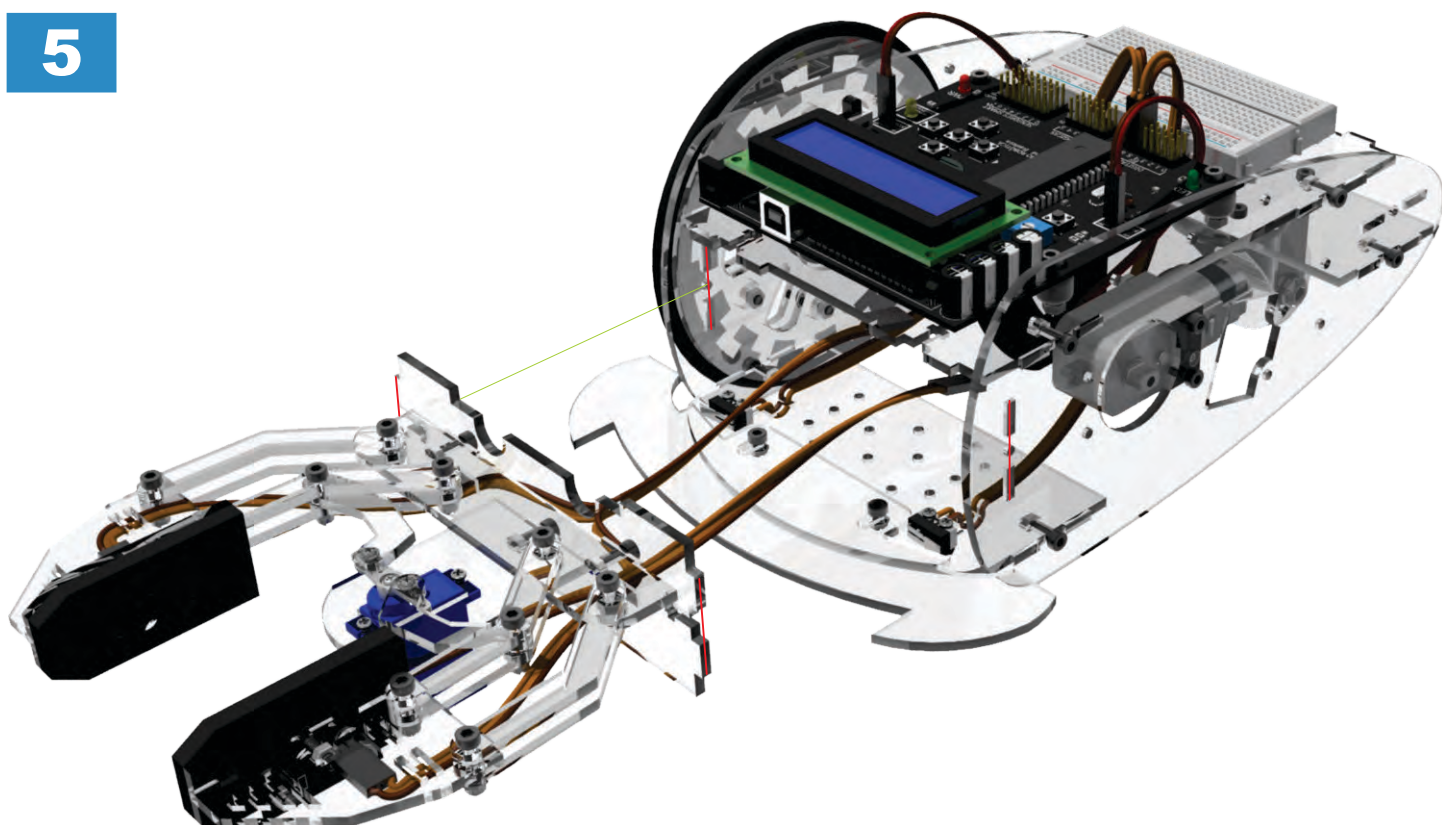
- 4** Retire uma das rodas do robô UNO. Em seguida afrouxe o parafuso que fixa o bumper no chassi lateral e o parafuso que fixa o bumper no chassi principal, conforme destacado na imagem abaixo.

DICA

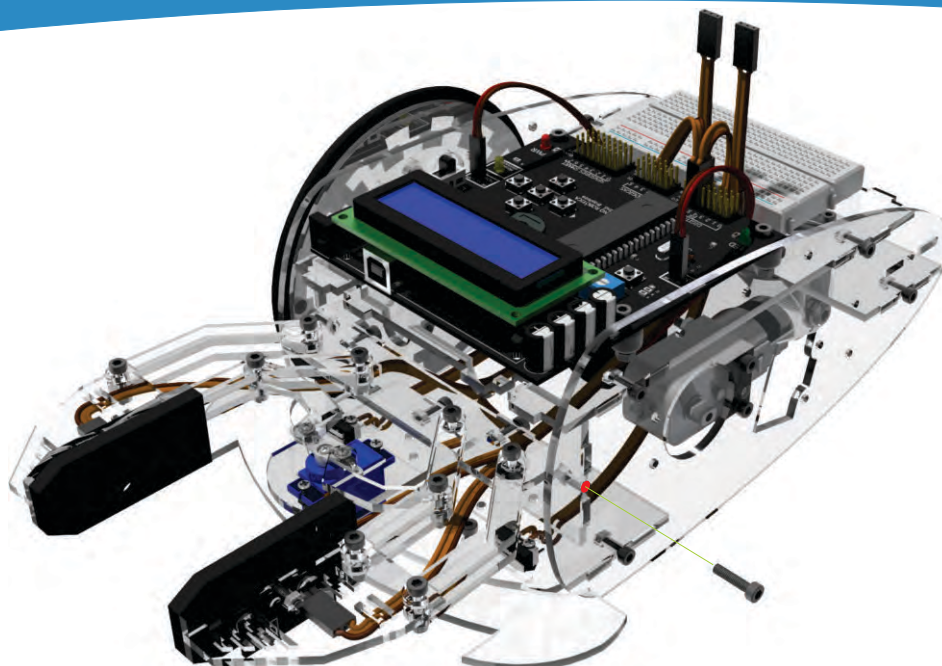
Não é necessário retirar os parafusos. Apenas deixe eles frouxos.



5



6



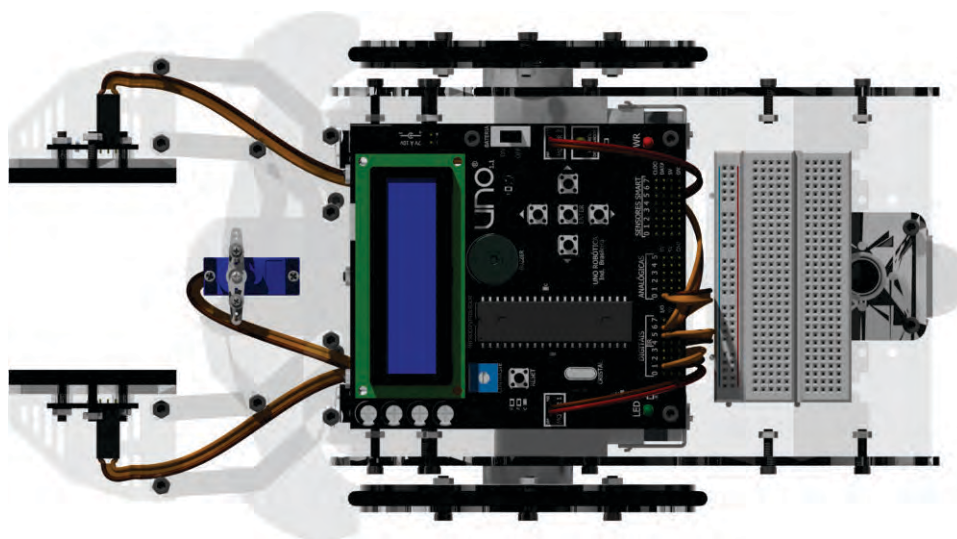
QTDE	NOME
02	Parafusos 12mm
02	Porcas

7

Aperte novamente os parafusos afrouxados no passo 4. Recoloque a roda retirada e passe os fios da garra pela fenda do chassi principal e conecte-os no controlador da seguinte forma:

Identifique o fio do servomotor da garra e o conecte na **posição 1** das portas digitais do controlador, com o fio marrom conectado no barramento **GND**.

Para finalizar, conecte o fio dos sensores infravermelhos da garra na **posição 0** das portas analógicas do controlador. O fio marrom também deve ser conectado no barramento **GND**.



Parabéns!

A garra manipuladora já está montada e funcionando. Utilize os blocos de controle do servomotor para realizar a movimentação da garra. E lembre-se: para resolver dúvidas ou problemas acesse www.unorobotica.com.br/forum.