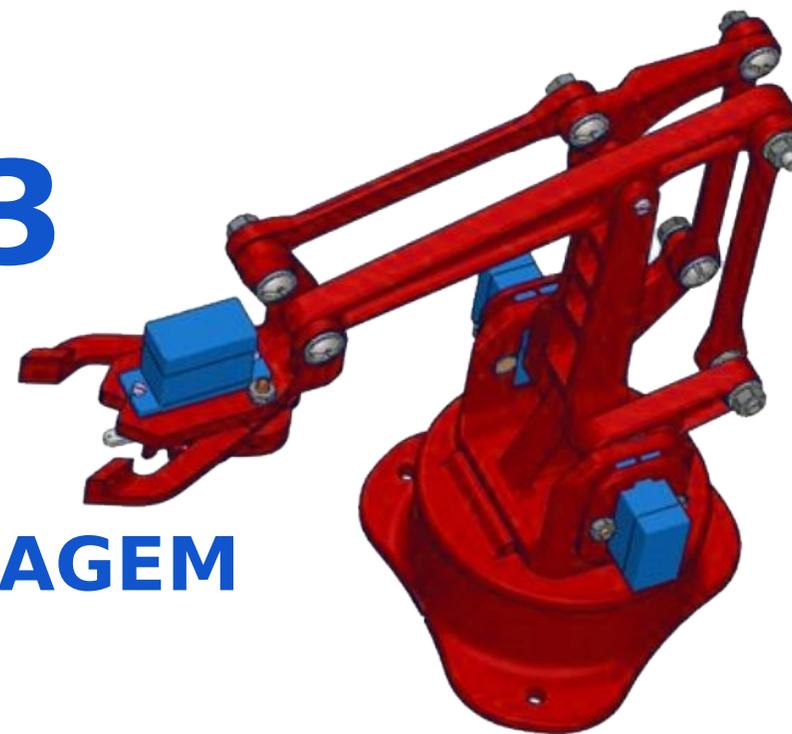


BRB-BT3 MINI



MANUAL DE MONTAGEM



arduinomega.com.br

especializada em arduino

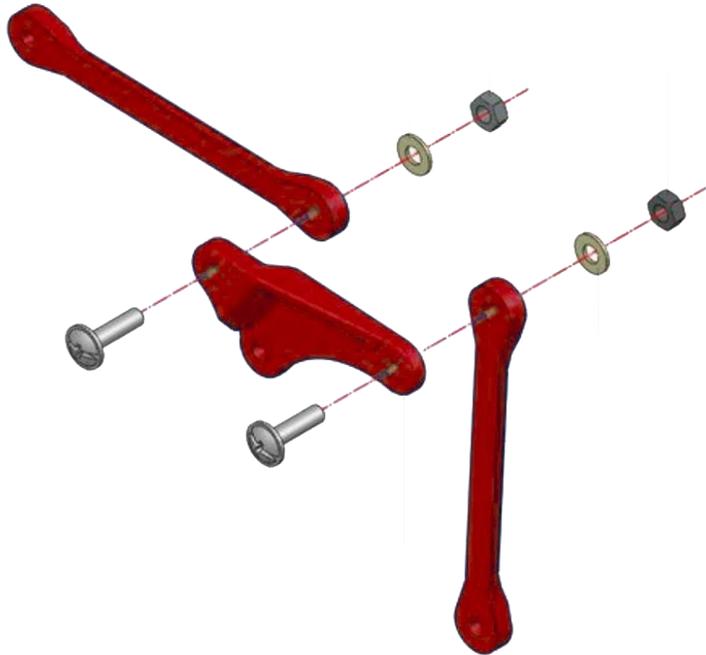
Servos Recomendados para a Montagem e Funcionamento do braço:

4 Servos SG90/MG90



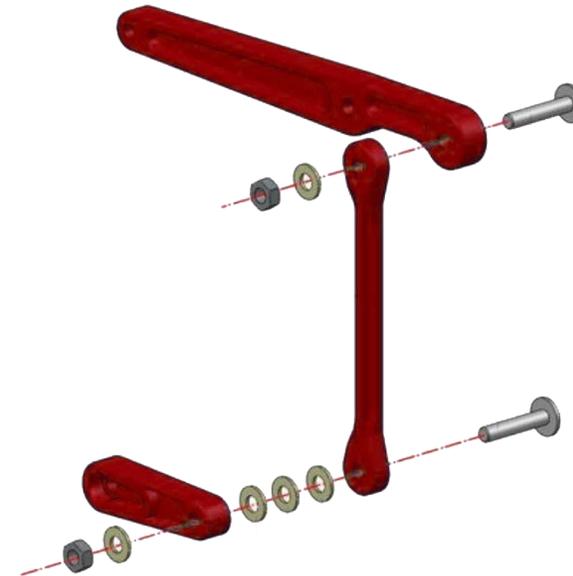
Obs.: Geralmente os Servos já vem alinhados a 90°. Se atente à posição das peças na montagem.

PASSO 1



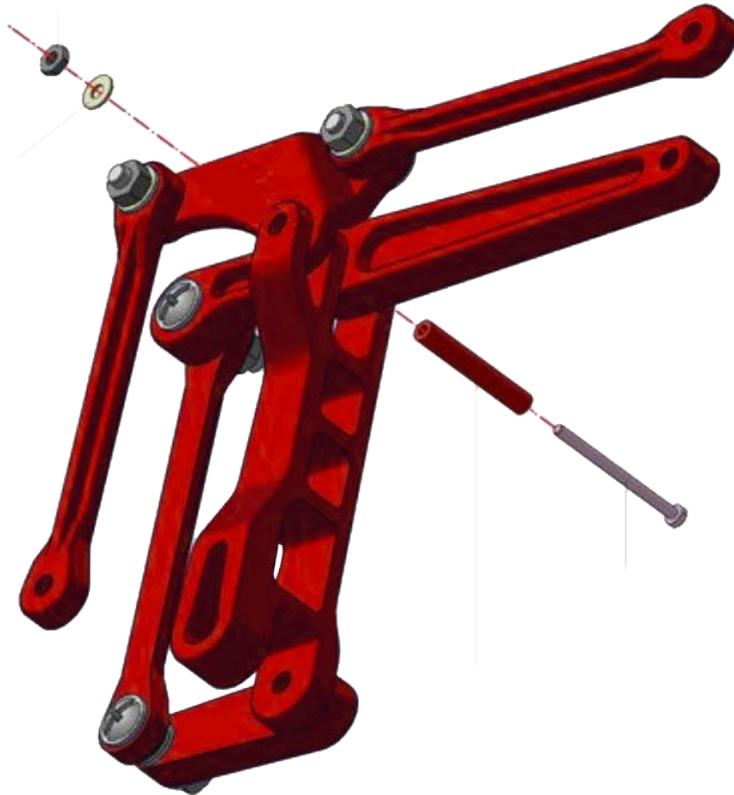
Prenda o elo ternário com 2 dos elos compridos com os parafusos, arruelas e porcas.

PASSO 2



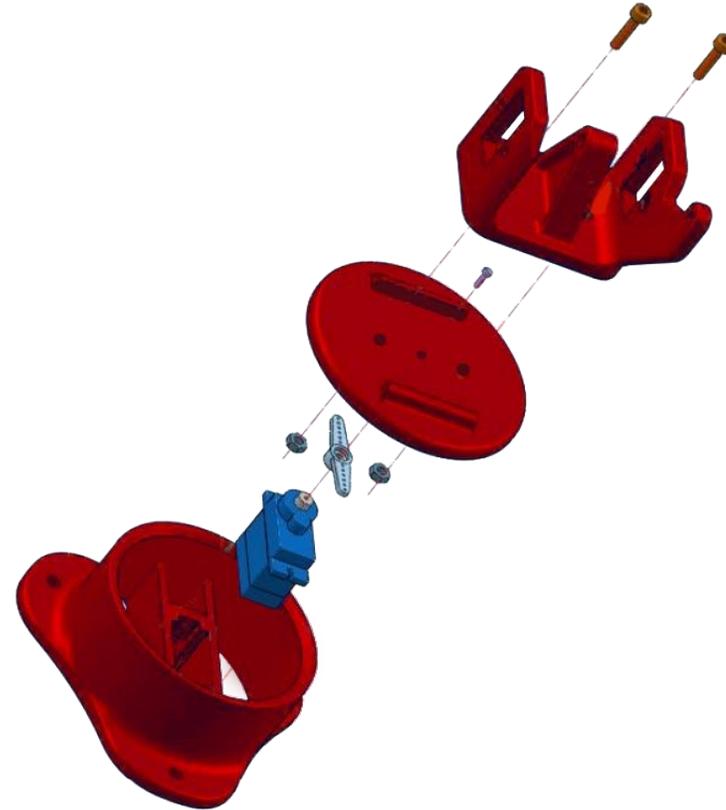
Junte o maior de todos os elos com um dos elos compridos, em seguida, com a peça que será acoplada à pá do servo.

PASSO 3



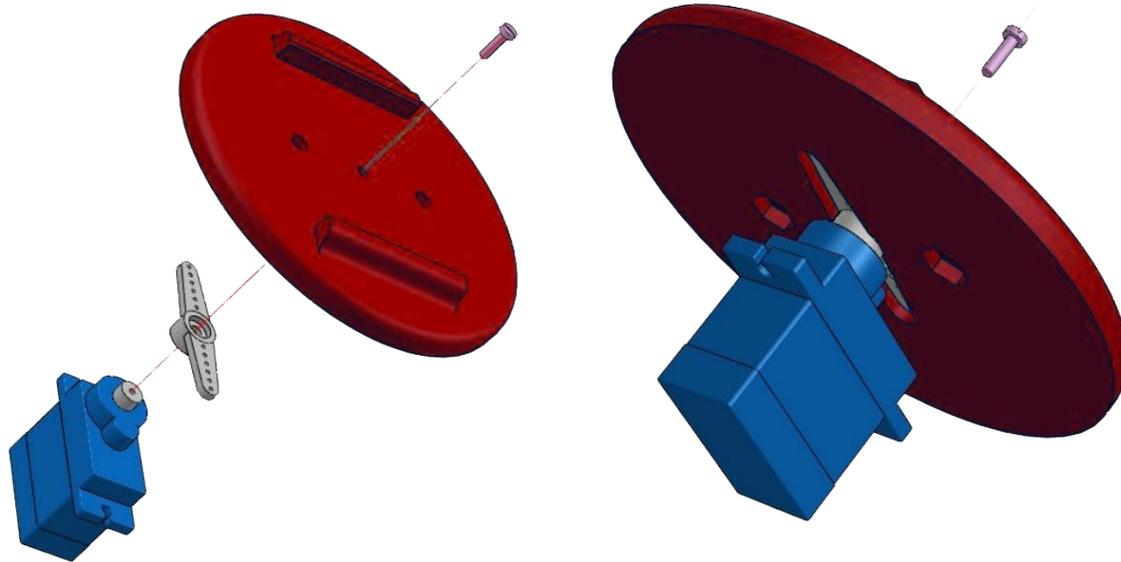
Junte as partes montadas anteriormente com o elo central do robô.

PASSO 4



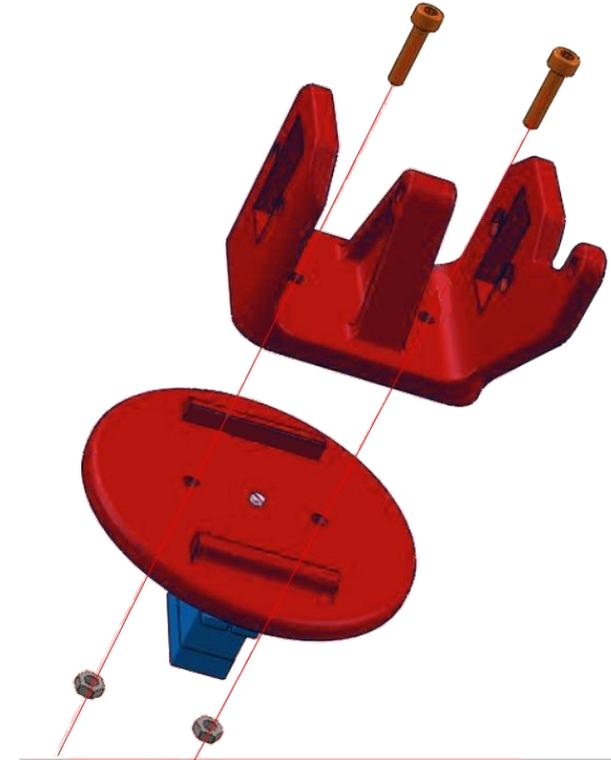
Para iniciar a montagem da base, faça a calibragem do primeiro servomotor.

PASSO 5



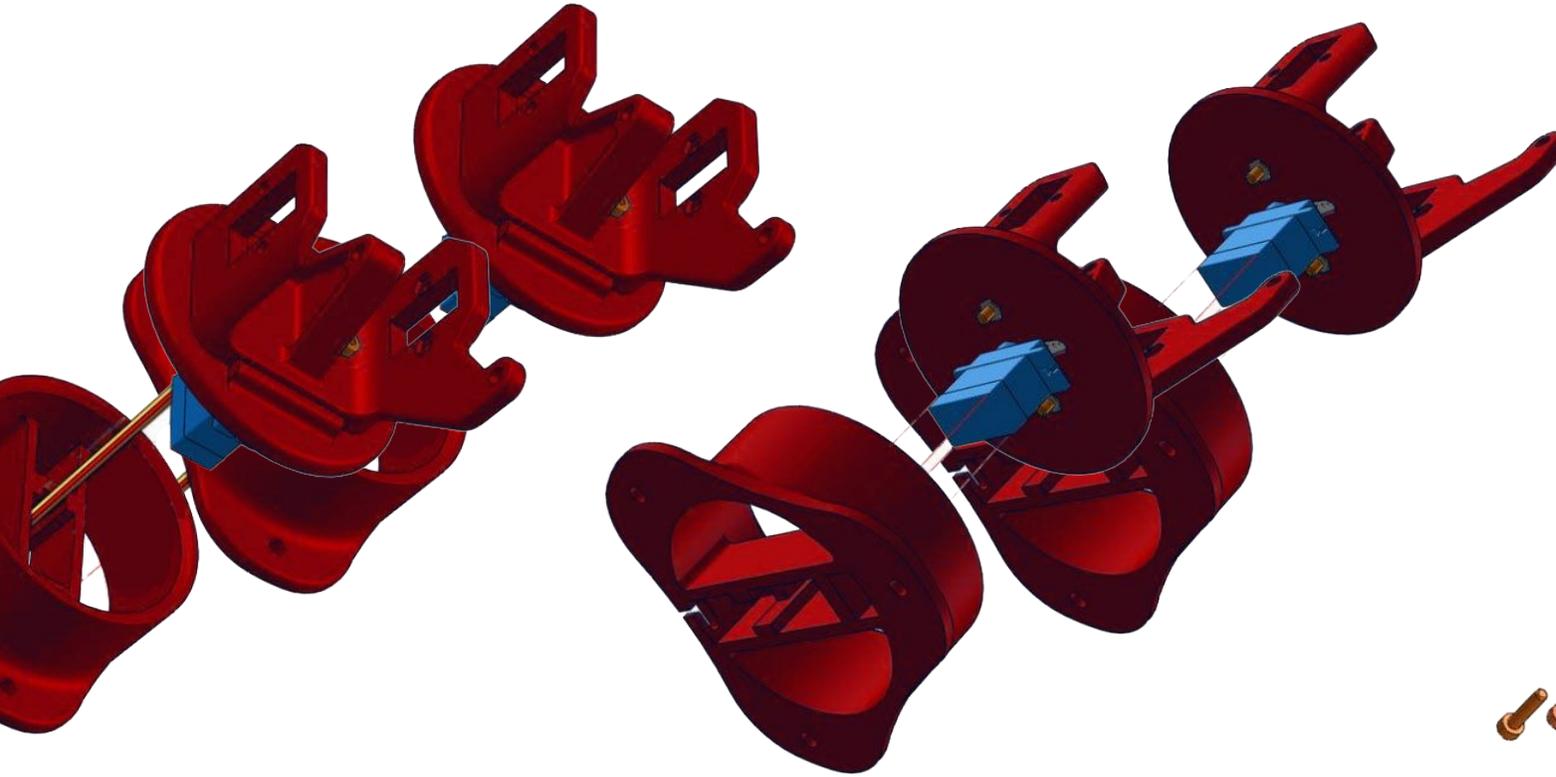
Após alinhar o servo, prenda o motor na primeira peça da base.

PASSO 6



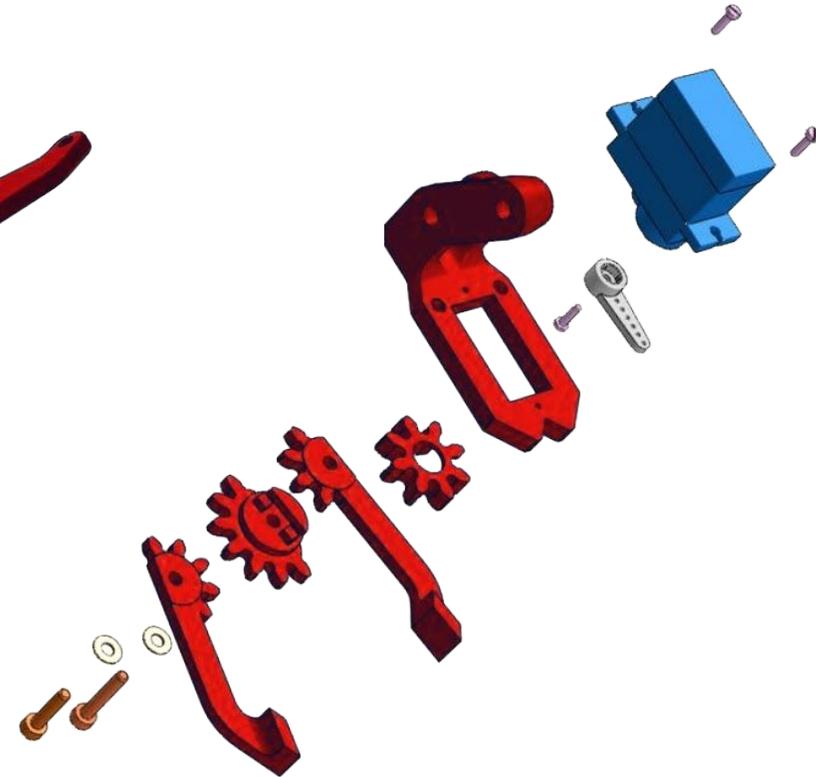
Coloque a próxima peça da base.

PASSO 7



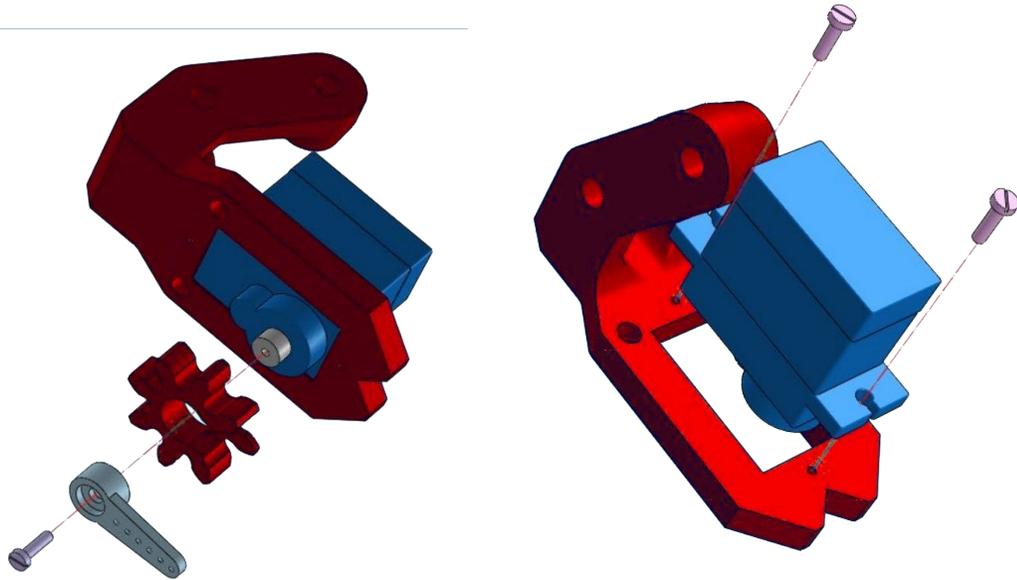
Junte a parte já montada da base com a última peça, parafusando o servomotor.

PASSO 8



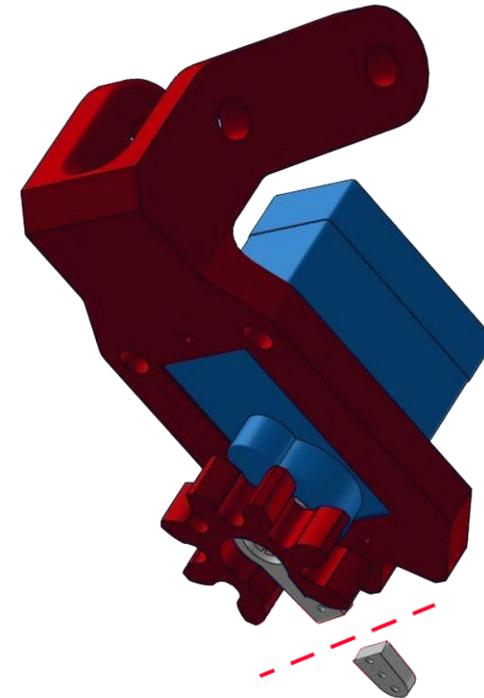
Para a garra, separe as peças indicadas e faça a calibragem do servomotor.

PASSO 9



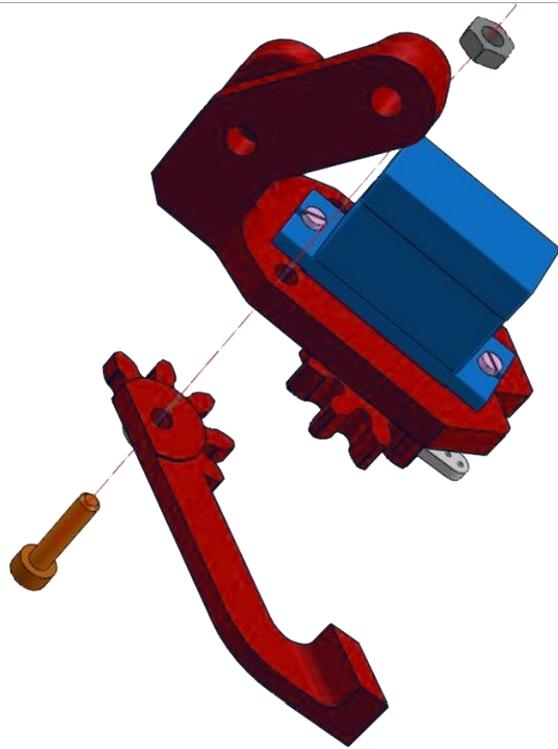
Após alinhar o servo, coloque o parafuso que aperta a engrenagem do servo com a engrenagem da garra.

PASSO 10



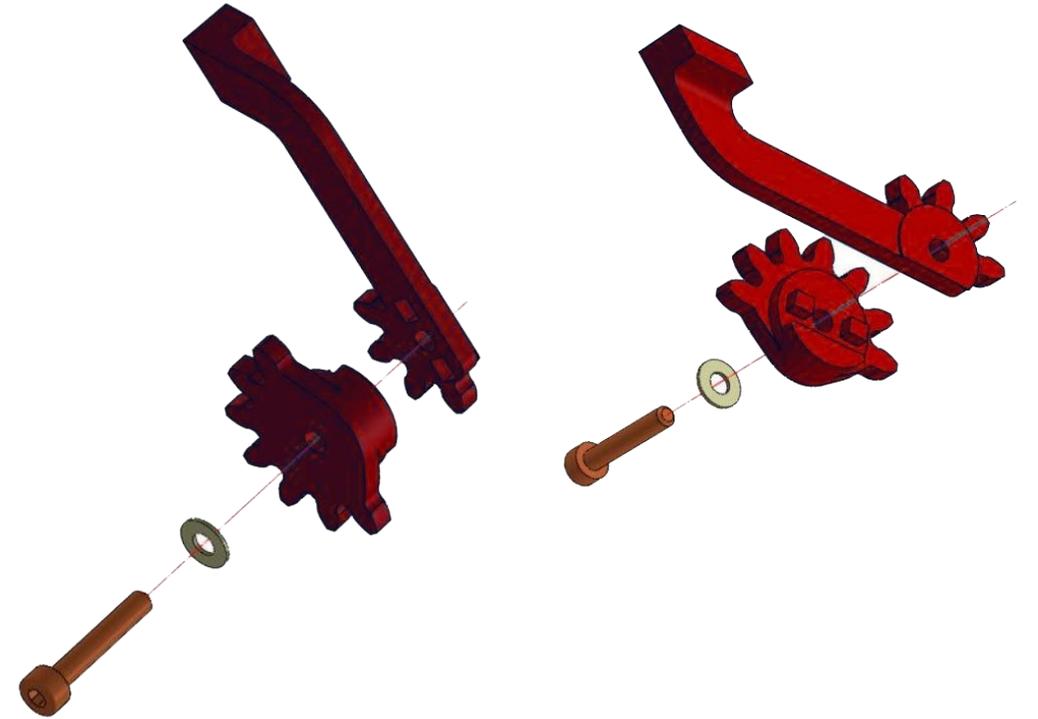
Caso ache necessário, quebre a parte da pá do servo que fica para fora da engrenagem da garra.

PASSO 11



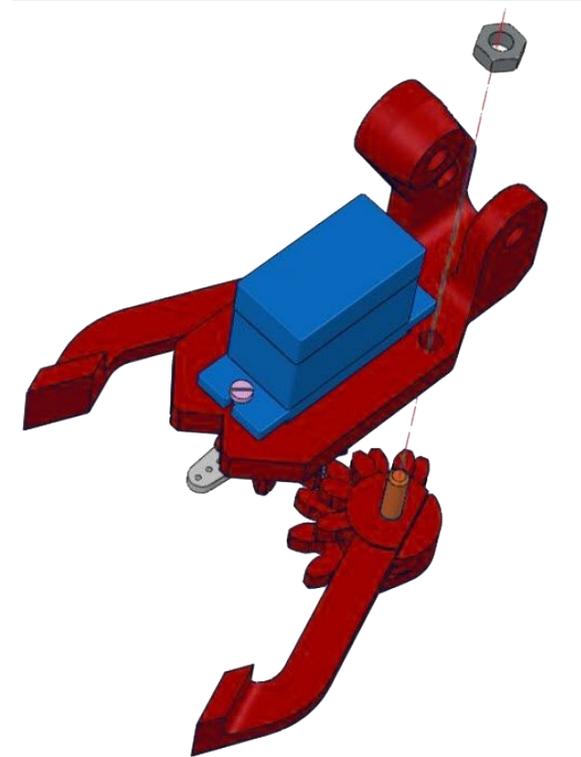
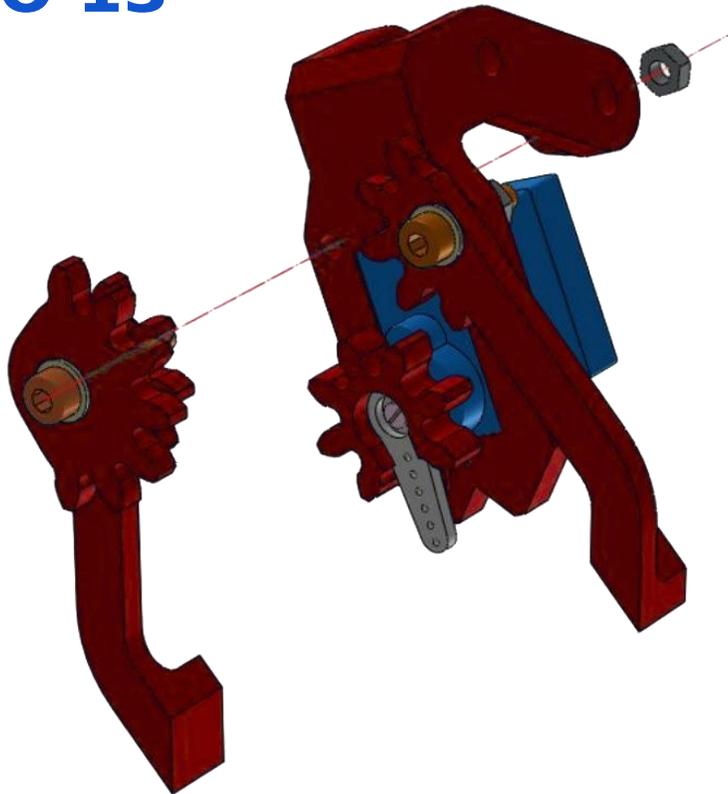
Prenda o primeiro lado da garra na peça onde está o servomotor.

PASSO 12



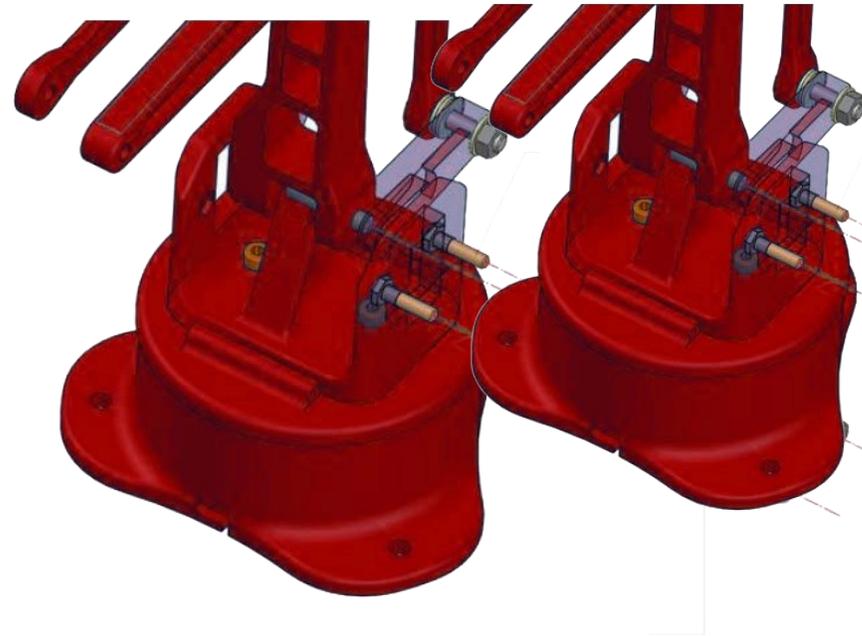
Junte a maior engrenagem da garra com a segunda peça da garra.

PASSO 13



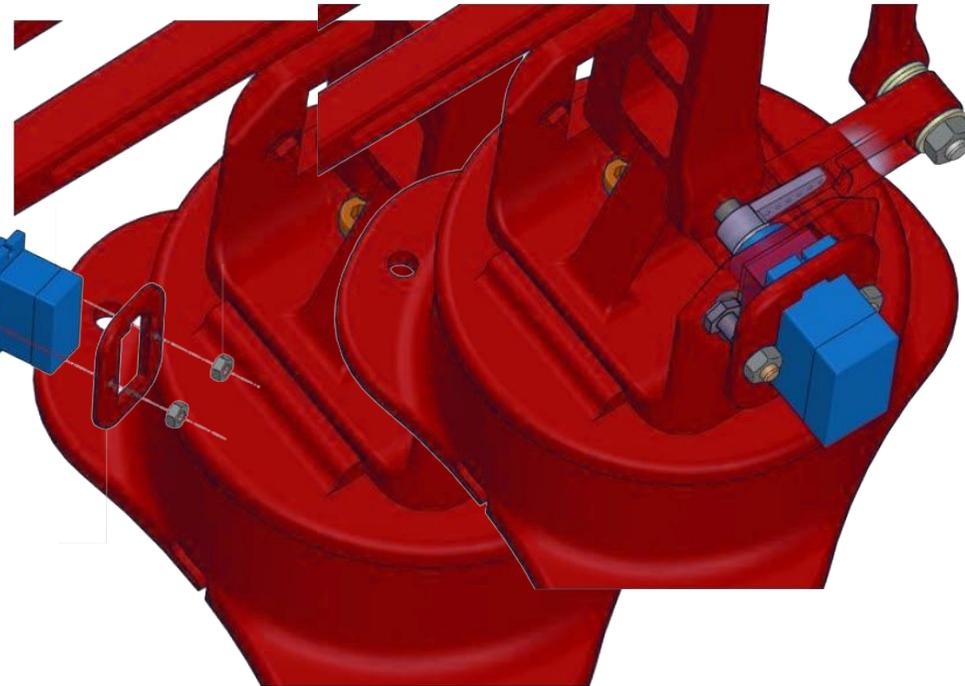
Prenda a segunda parte da garra com o restante da montagem dela. Fique atento para a calibragem do servomotor esteja coerente com a montagem da garra.

PASSO 14



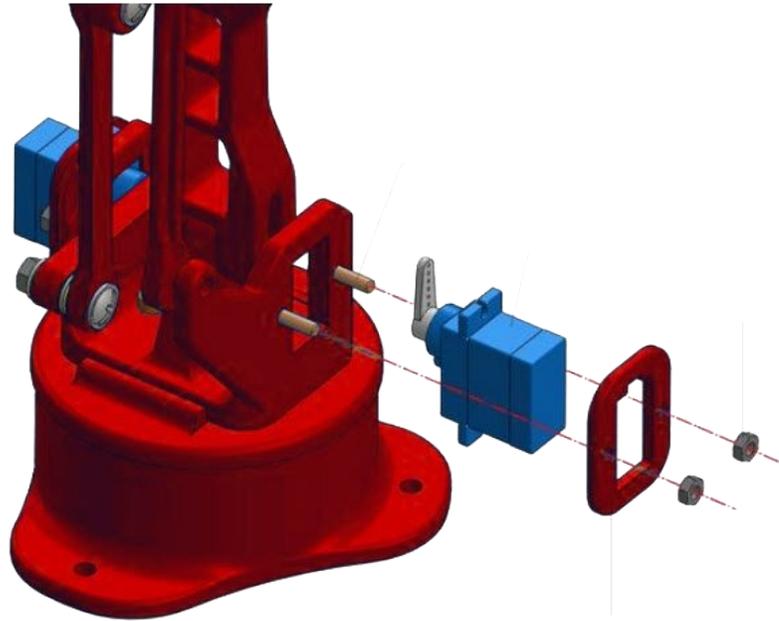
Prenda a primeira parte montada com a base. Em seguida, faça a calibragem do servomotor e prenda-o na estrutura.

PASSO 15



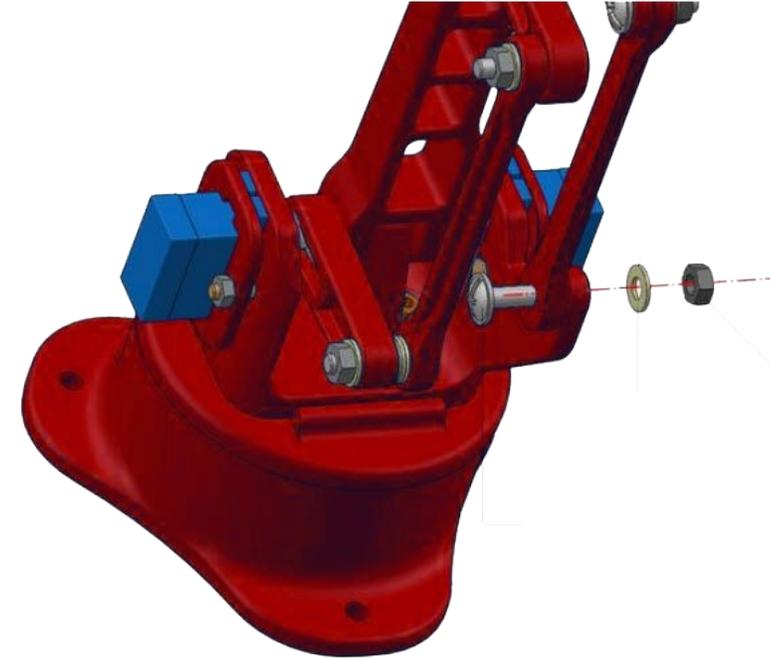
Confira se o servomotor está bem posicionado e capaz de realizar o movimento necessário.

PASSO 16



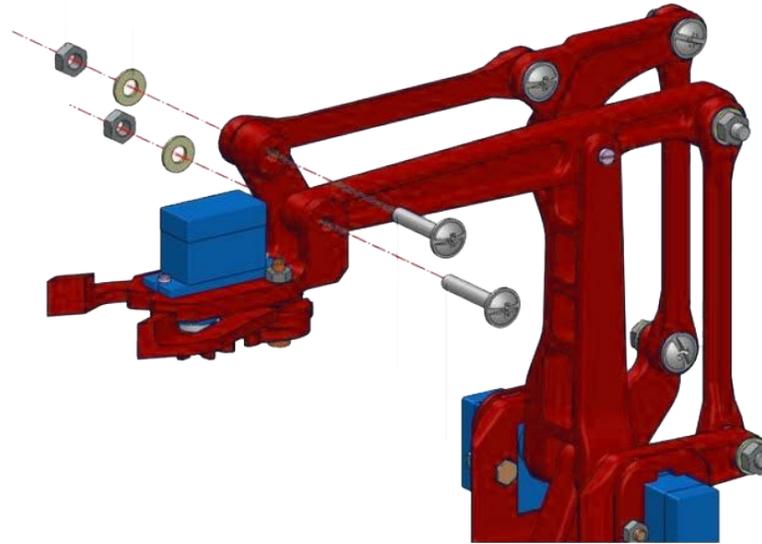
Prenda o último servomotor na estrutura, tomando os mesmos cuidados necessários para o motor anterior.

PASSO 17



Prenda o elo da parte montada que ainda está solto.

PASSO 18

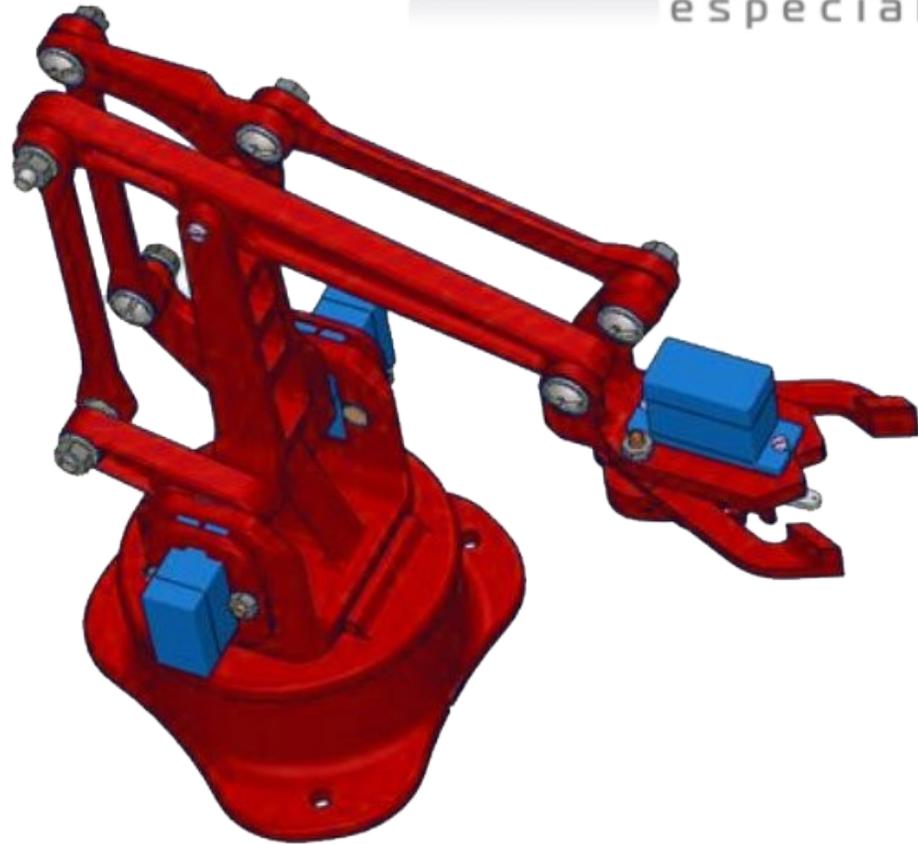


Por fim, Coloque a garra na estrutura. Faça alguns testes iniciais para conferir se o seu robô possui a mobilidade esperada.



arduinomega.com.br

especializada em arduino



Parabéns!

O seu braço robótico está montado e pronto para o uso!