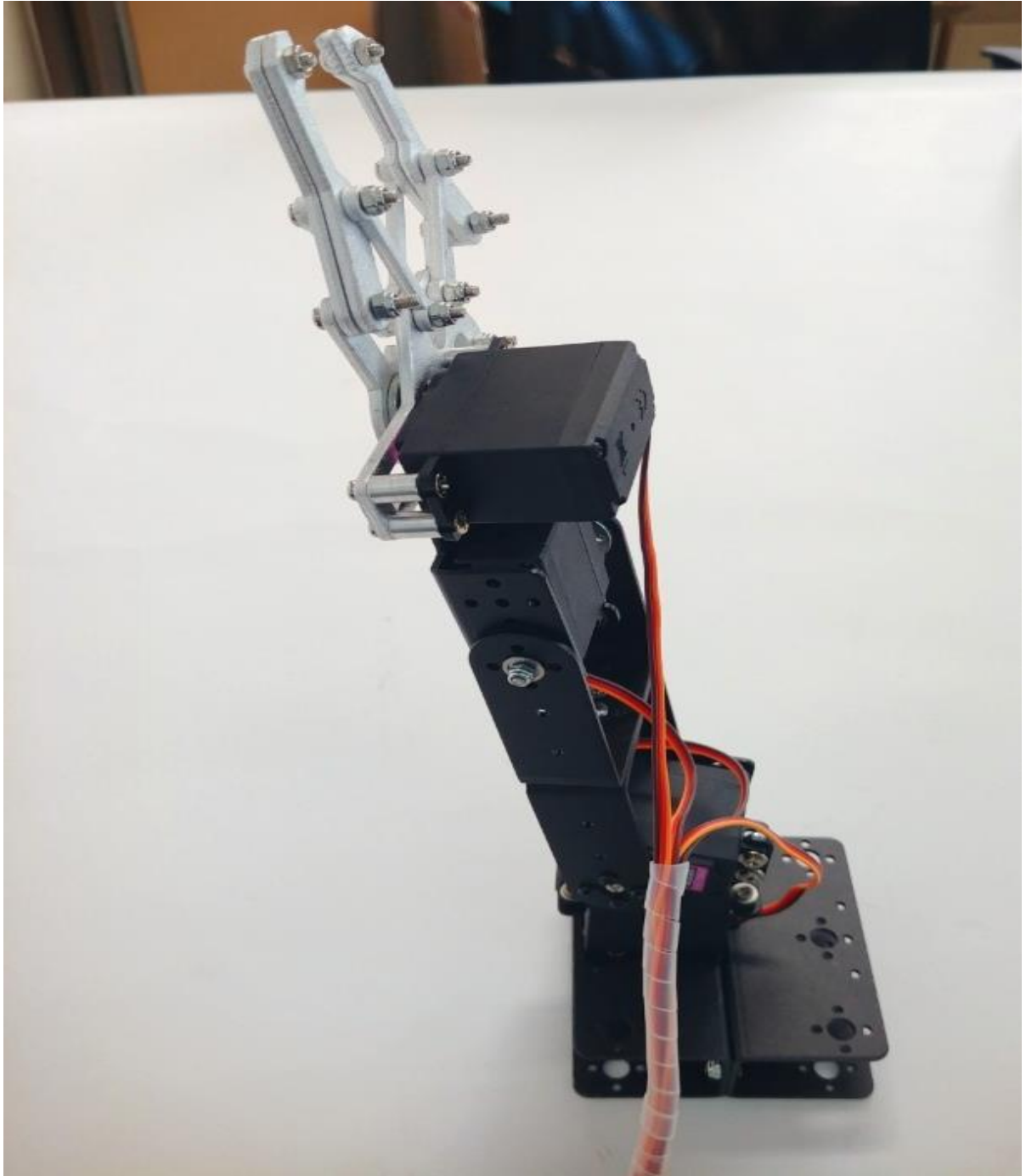
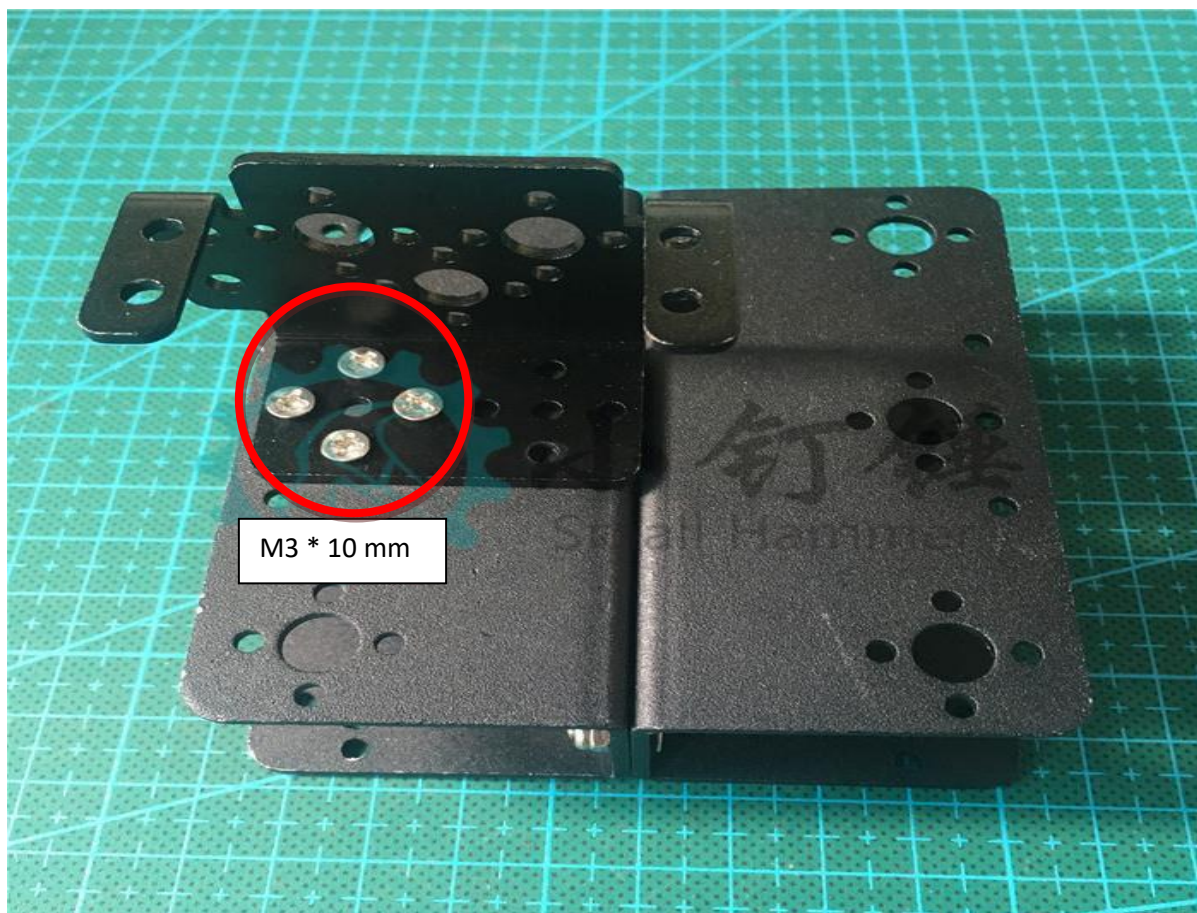


SNAR23 자유도 원격 제어 로봇 팔 조립 설명서

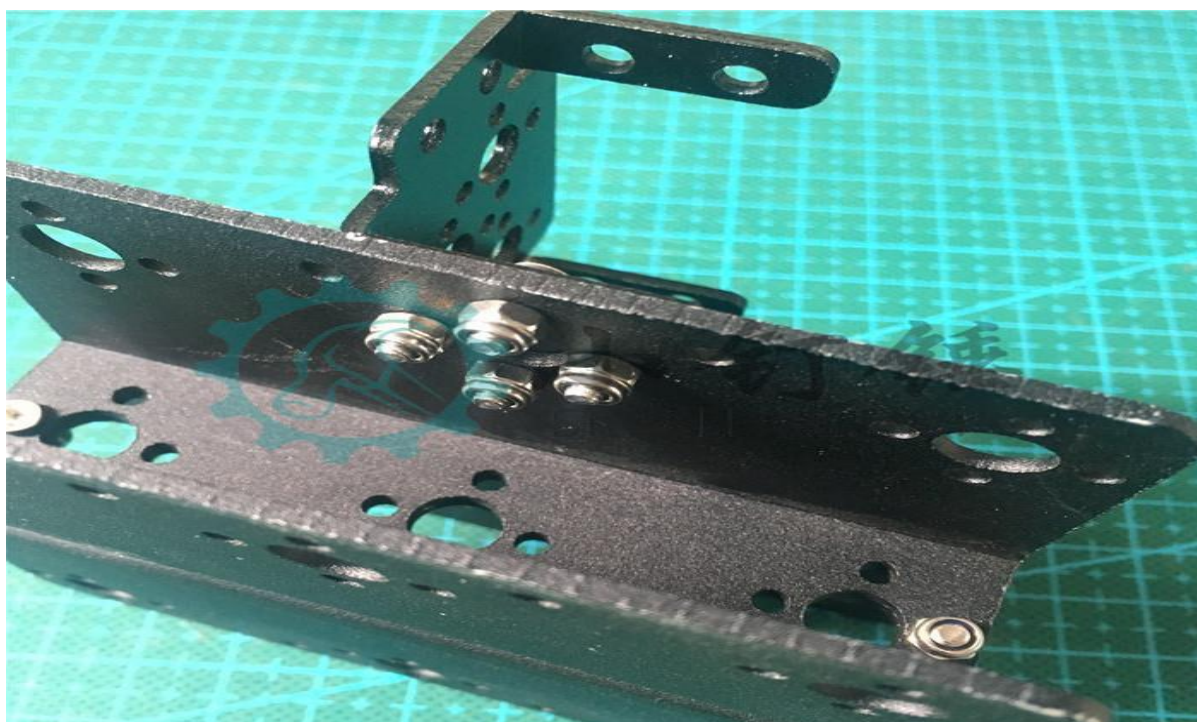


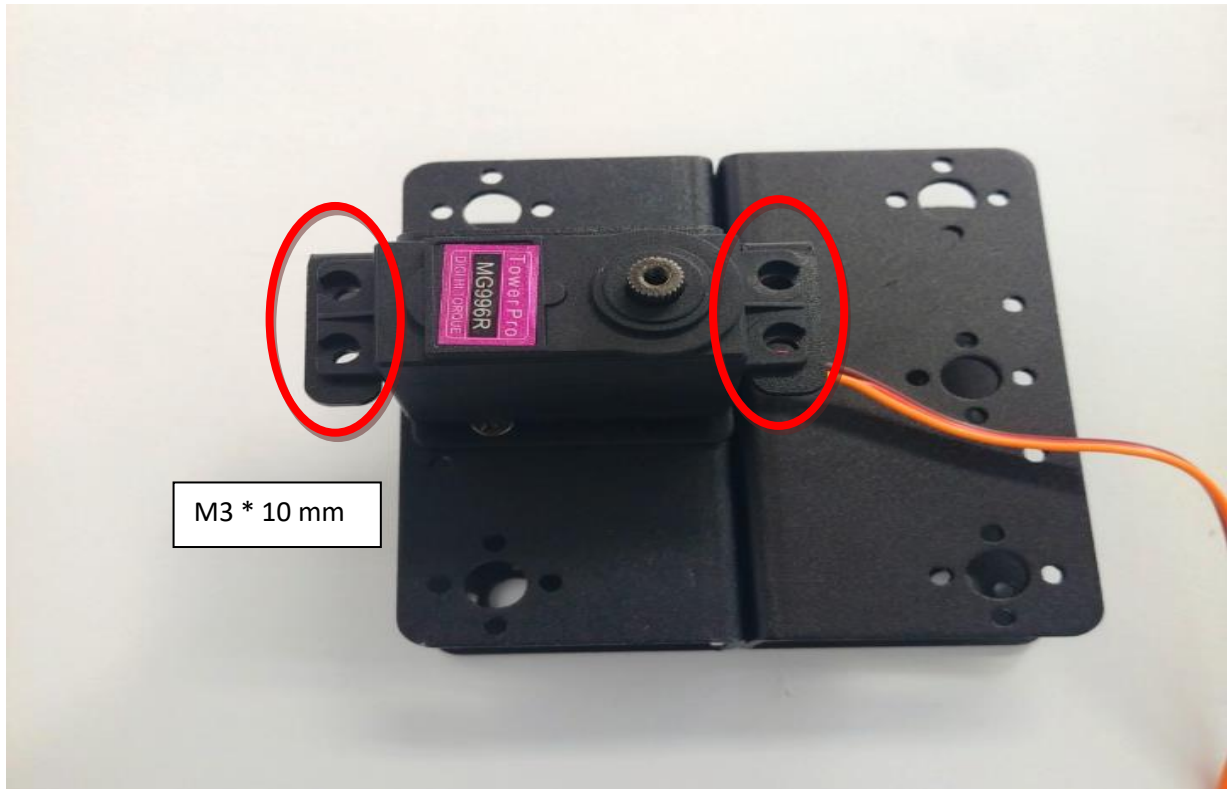
1. 베이스에 조향 기어 설치





서브 모터를 장착하기 위해서 위의 그림들과 같이 너트를 조여줍니다.





빨간 원 부분에 M3 * 10 mm 볼트를 사용해서 서브 모터와 고정대를 고정시켜줍니다.



지금까지의 과정을 다 하시면 이런 모습이 됩니다.

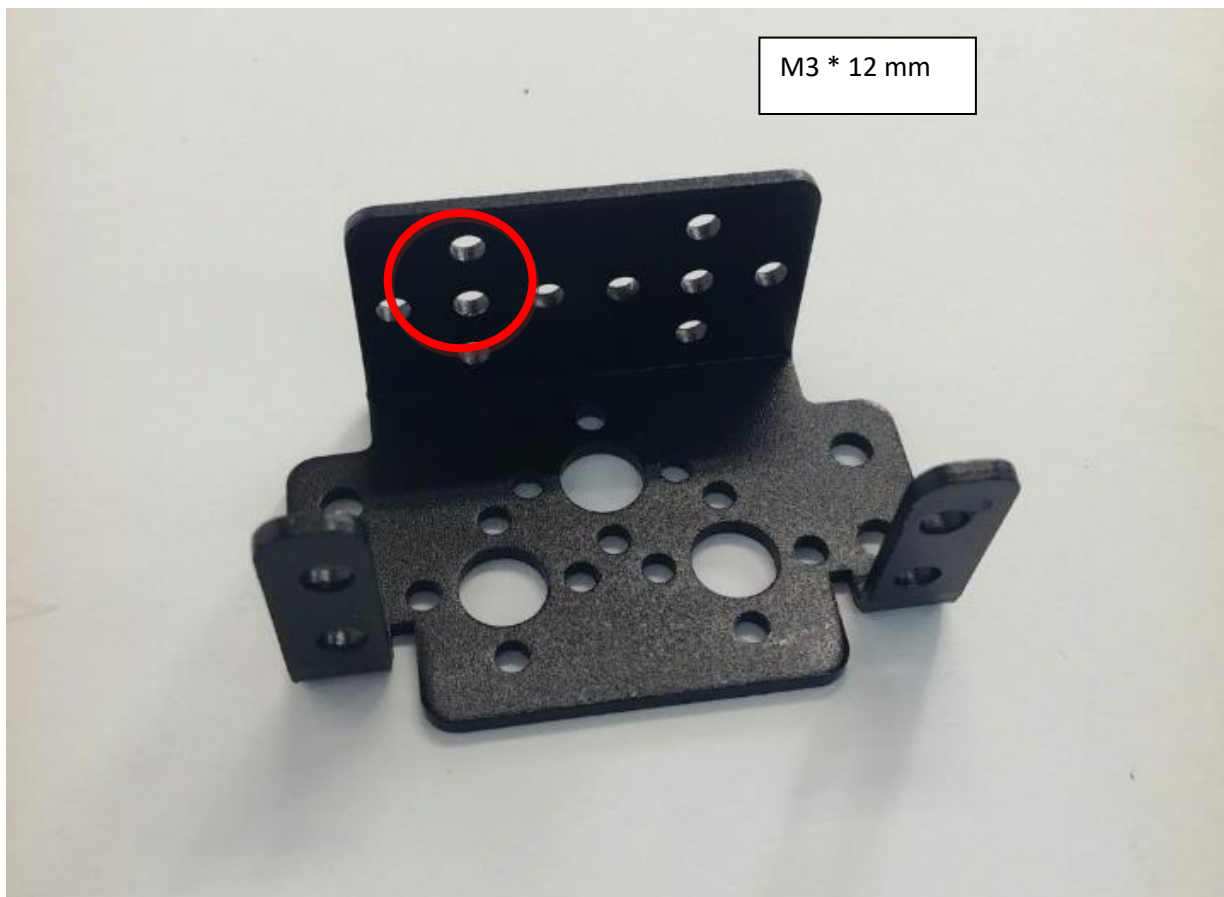
2.암 서브모터 설치



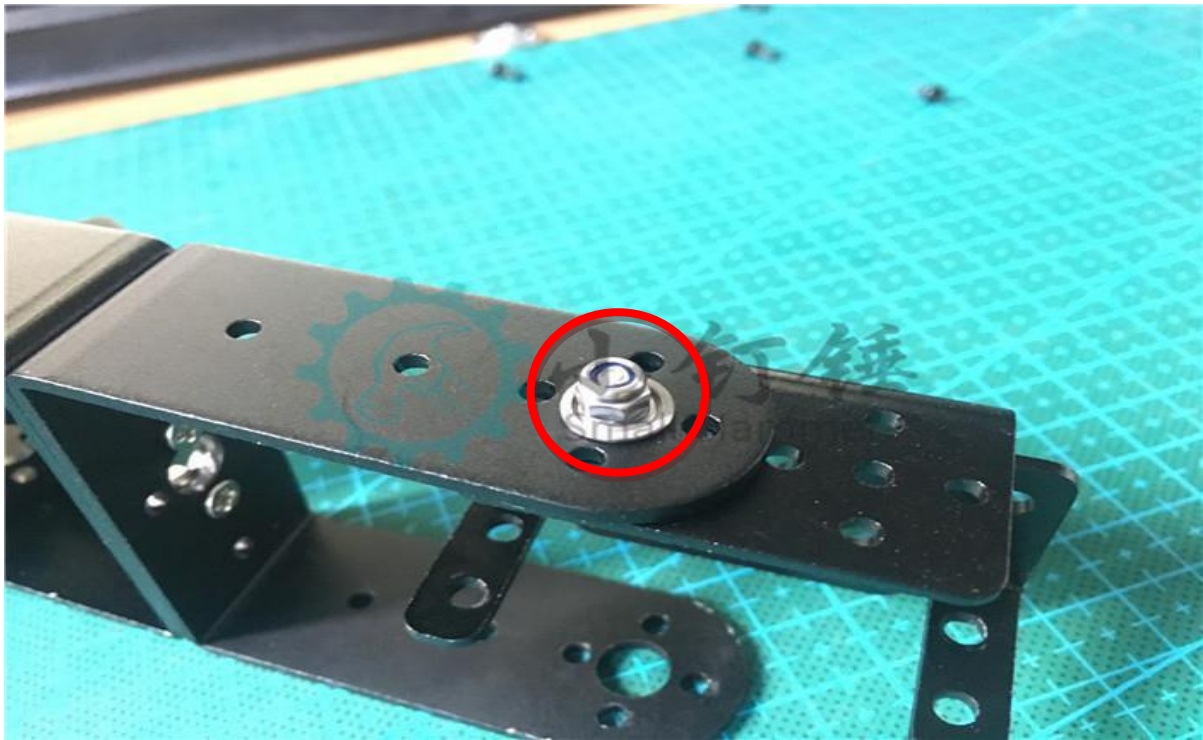
두 개의 긴 U자형 브래킷을 M3 * 10 를 사용하여 연결해줍니다.



다기능 브래킷은 반대쪽에 설치됩니다.



U 자형 브래킷과 다기능 브래킷을 빨간 원 부분을 M3 * 12 mm 볼트와 너트 사이에
넓은 베어링을 끼워 조여줍니다.



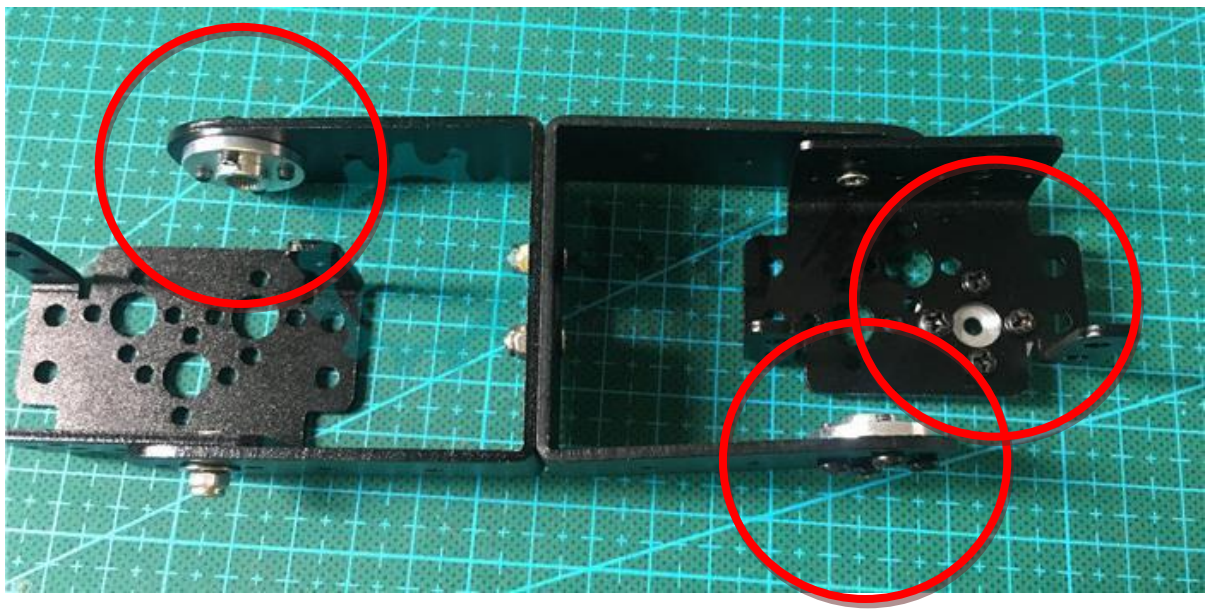
(중간의 베어링은 두껍고 넓은 걸 사용)



지금까지의 과정을 다 하시면 이런 모습이 됩니다.

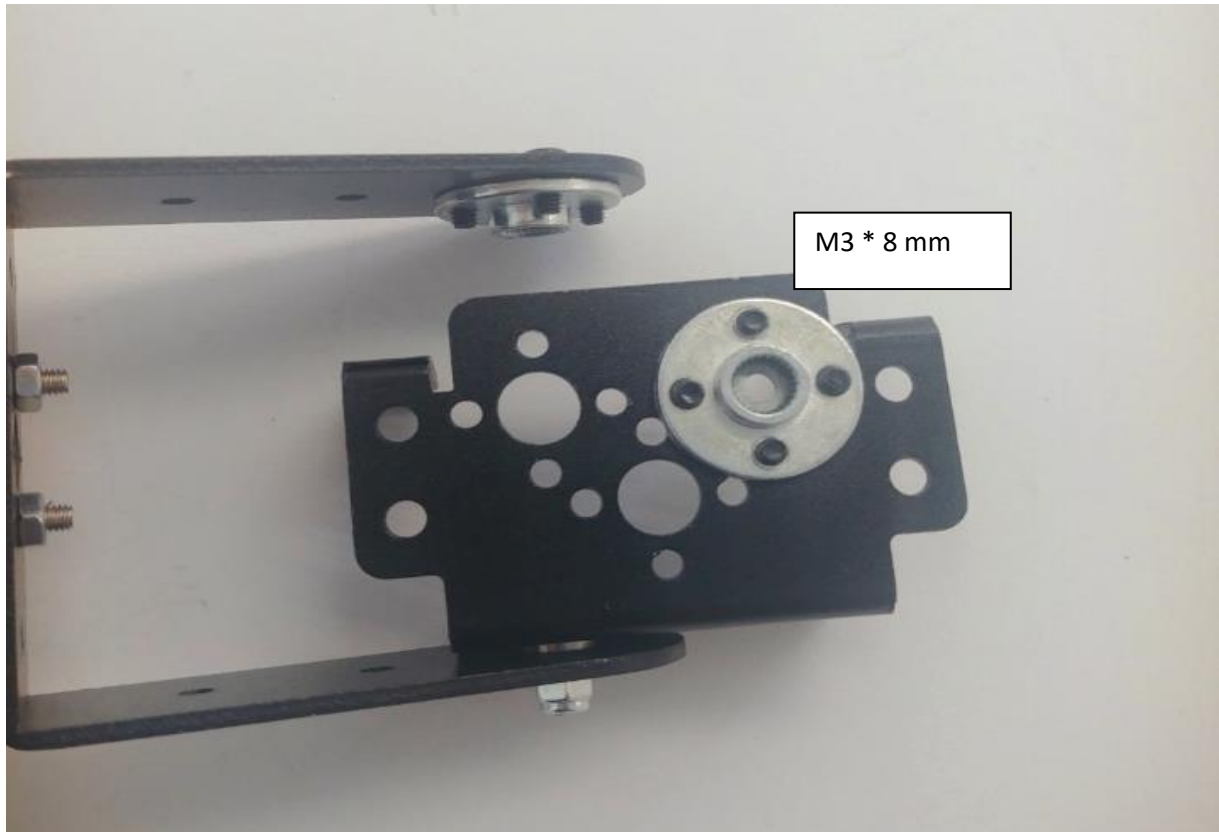


빨간 원 부분에 맞춰 M3 * 8mm 볼트를 사용해
서브 모터를 고정할 수 있도록 도와줍니다



나머지 빨간 원도 같은 방법으로 달아줍니다.

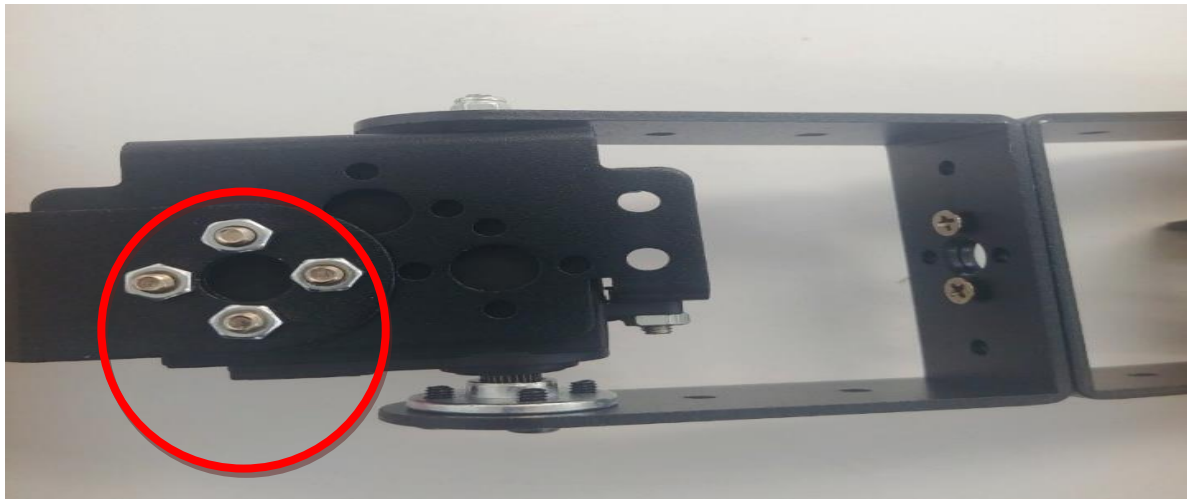




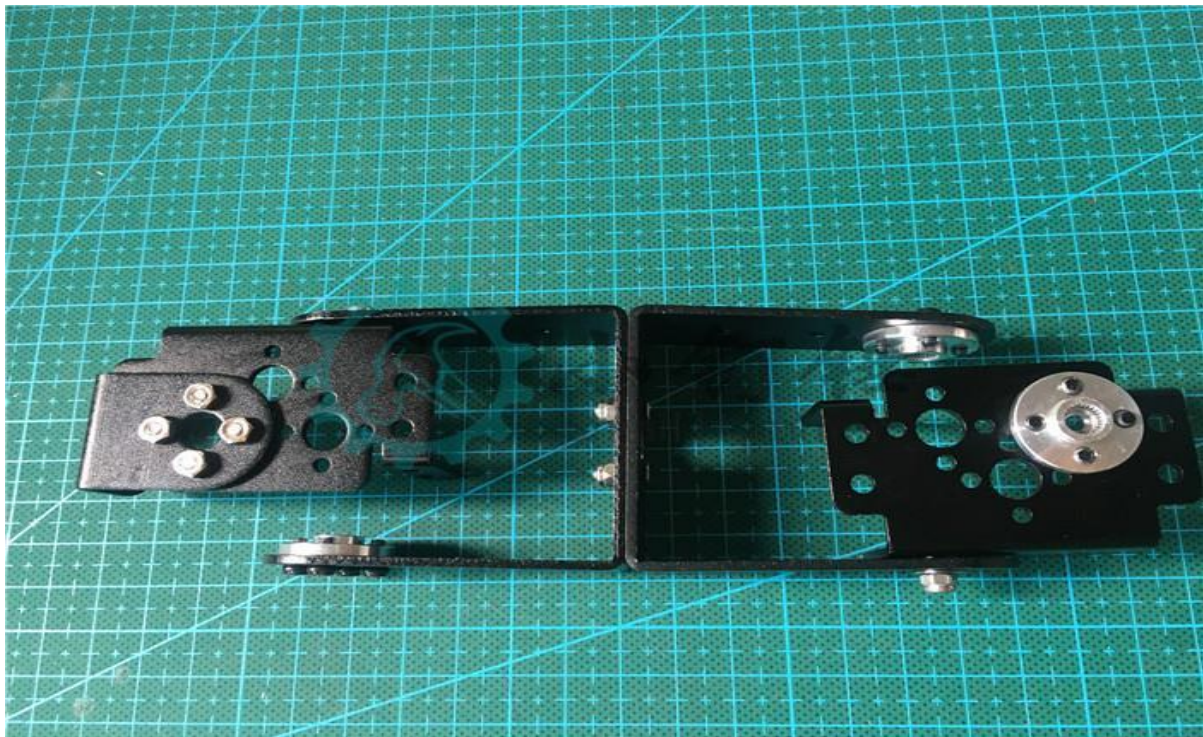
뒷모습 입니다.



M3 * 10 나사를 사용해 왼쪽 브래킷에 L 자형 브래킷을 설치합니다.

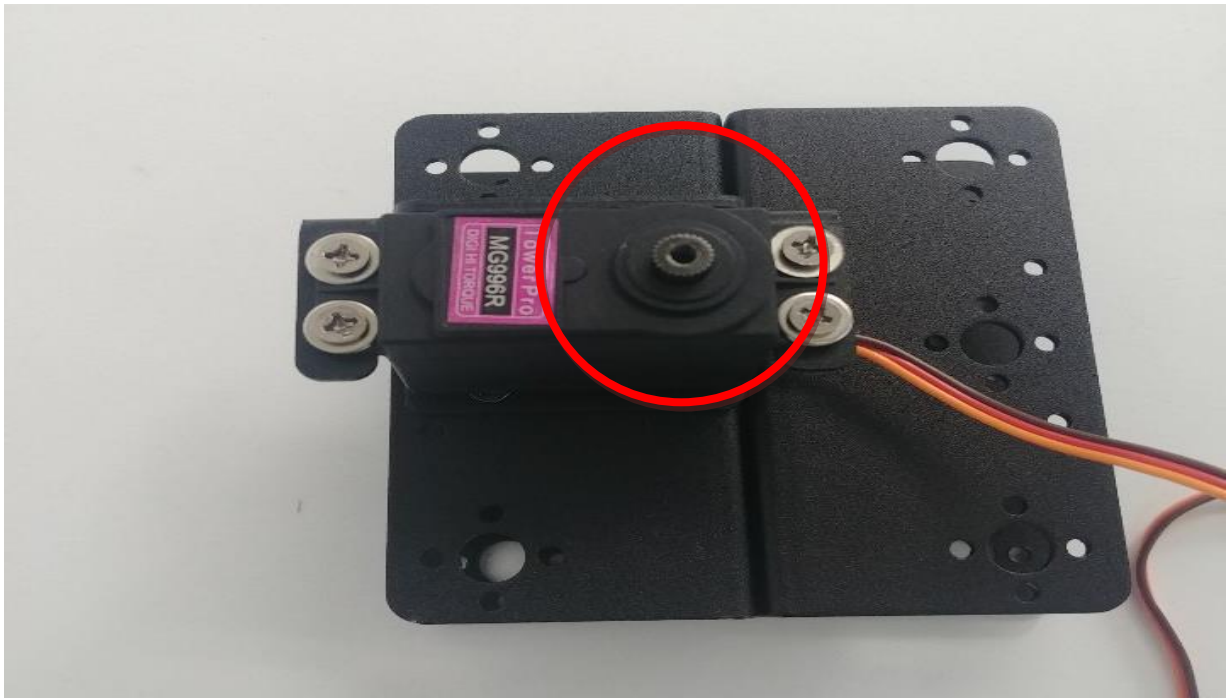


뒷 쪽은 M3 의 너트로 째 쫓여줍니다.

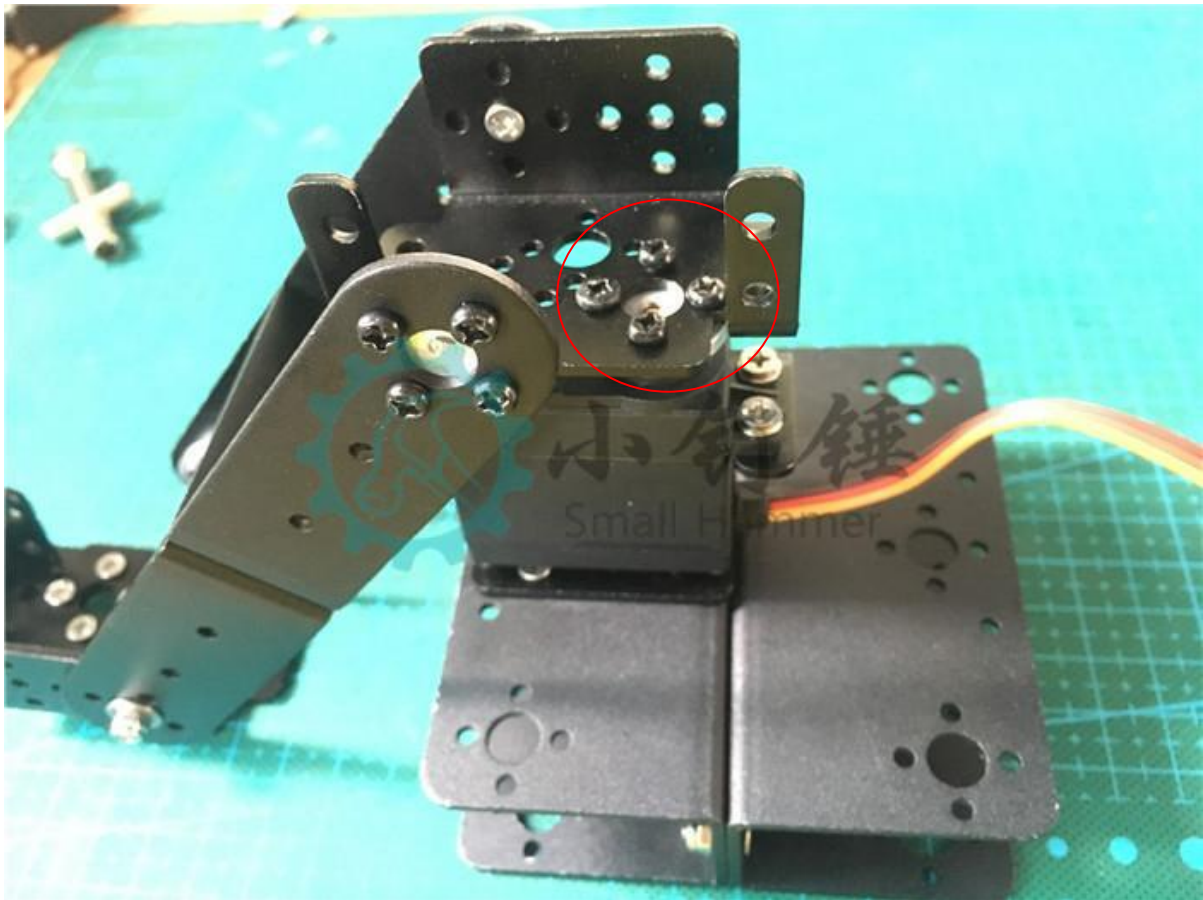


지금까지의 과정을 다 하면 이런 모습이 나옵니다.

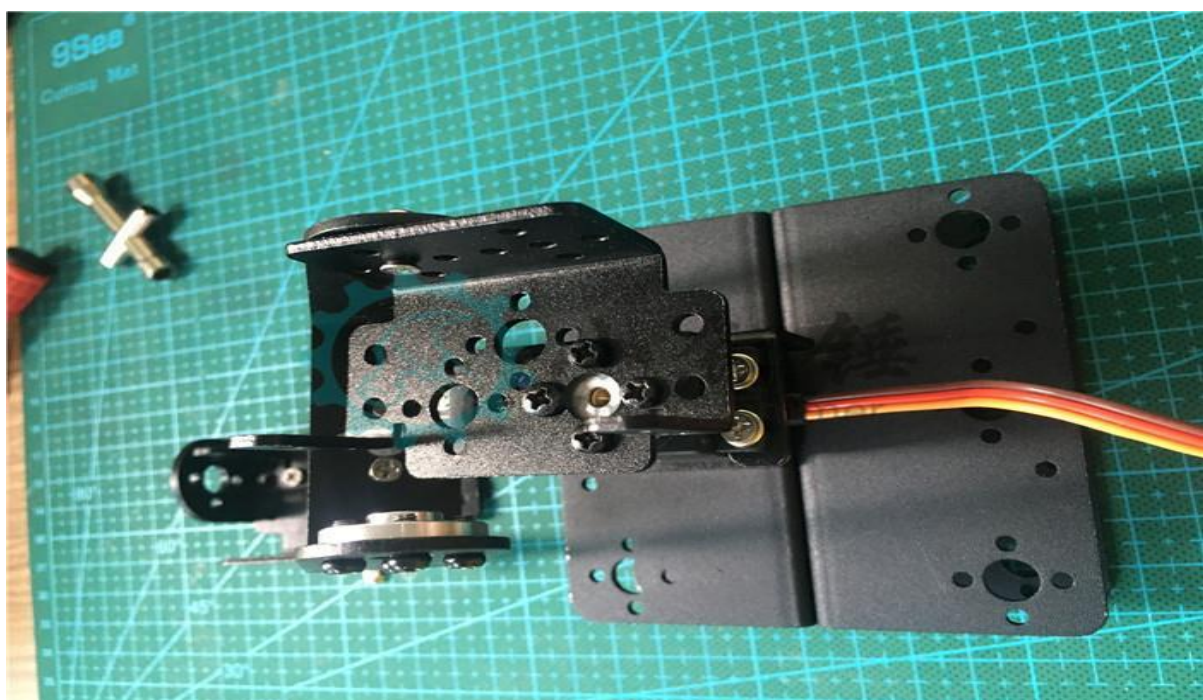
이제 첫번째 서브 모터를 연결 합니다.

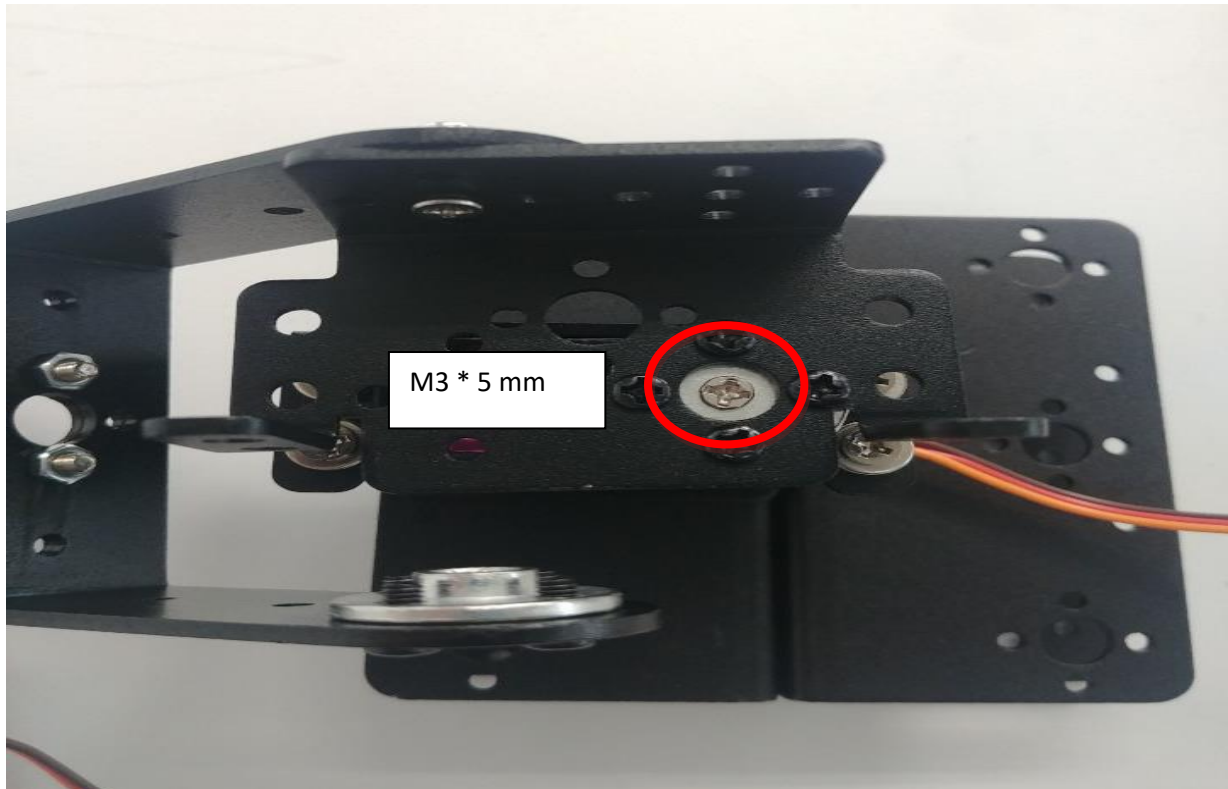


우선 두 빨간 원에 맞춰줍니다..

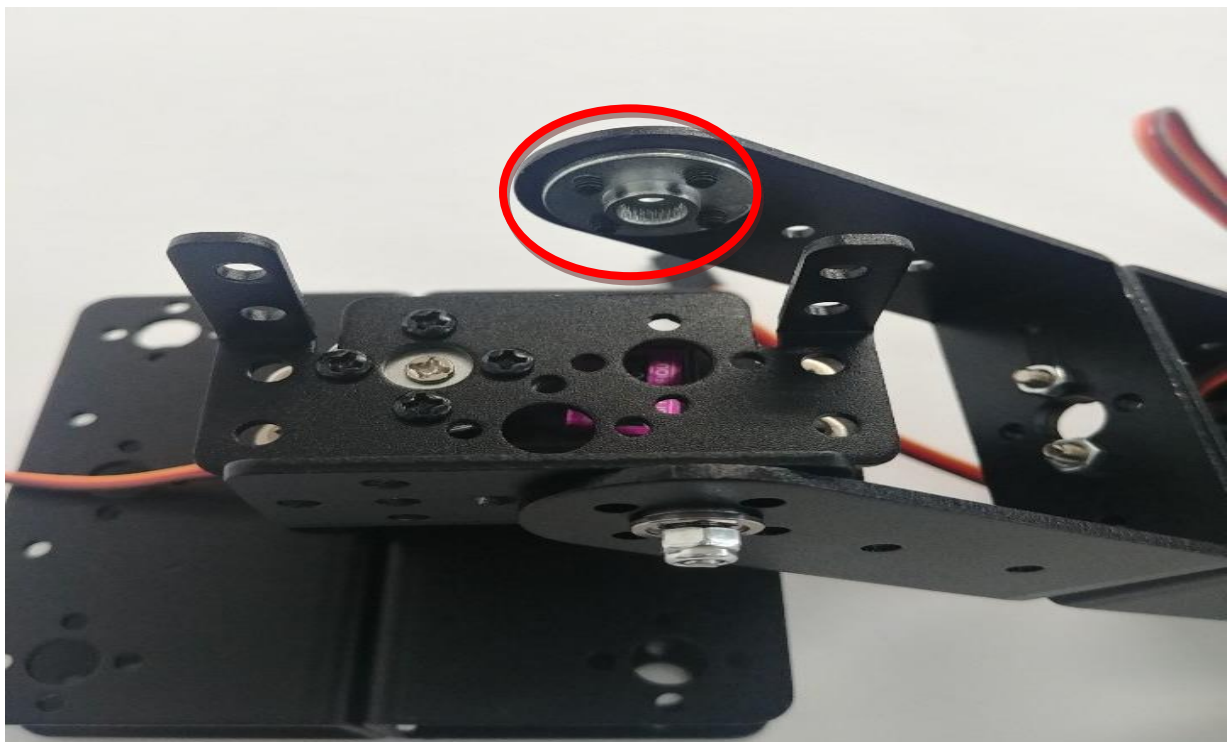


스티어링 휠의 끝 부분에 전에 조립한 베이스를 연결하고 이때 서브 모터의 중심이 잘 맞춰지도록 주의하며 설치합니다.

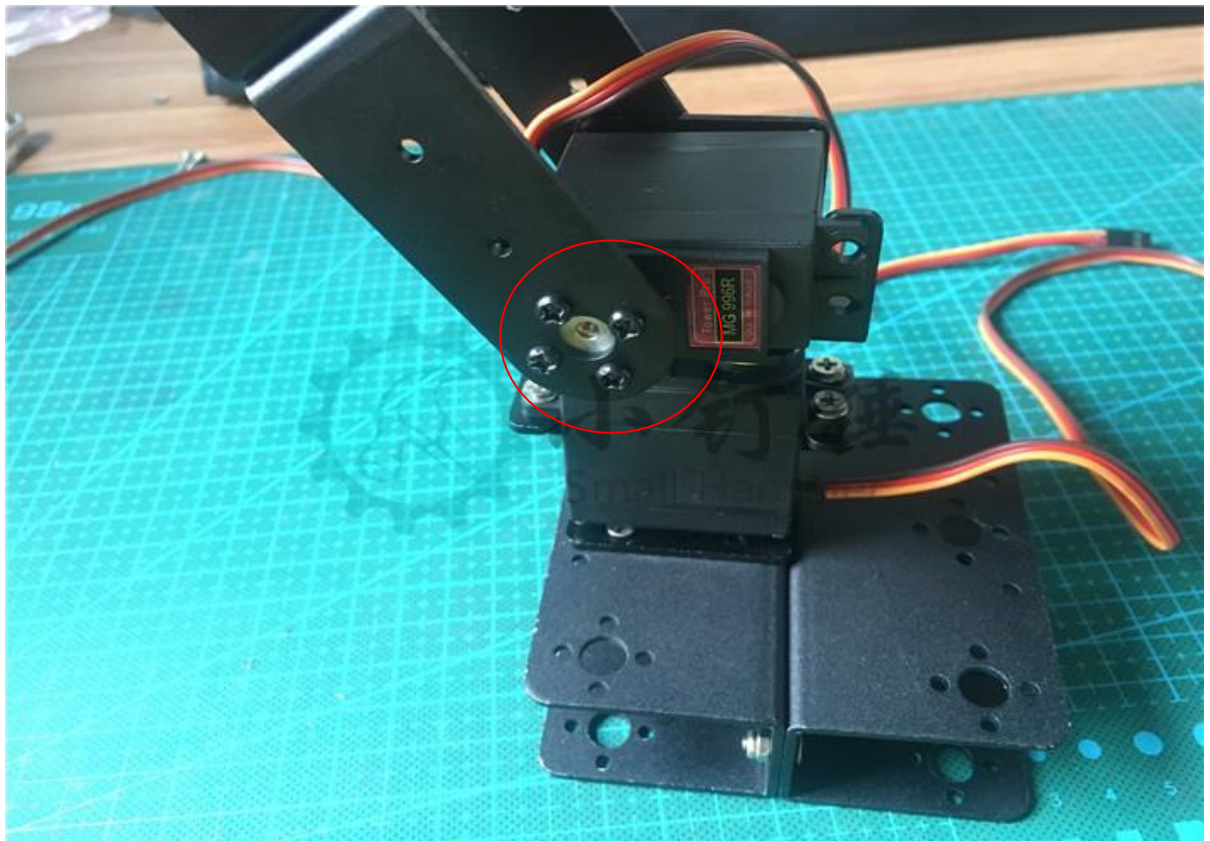




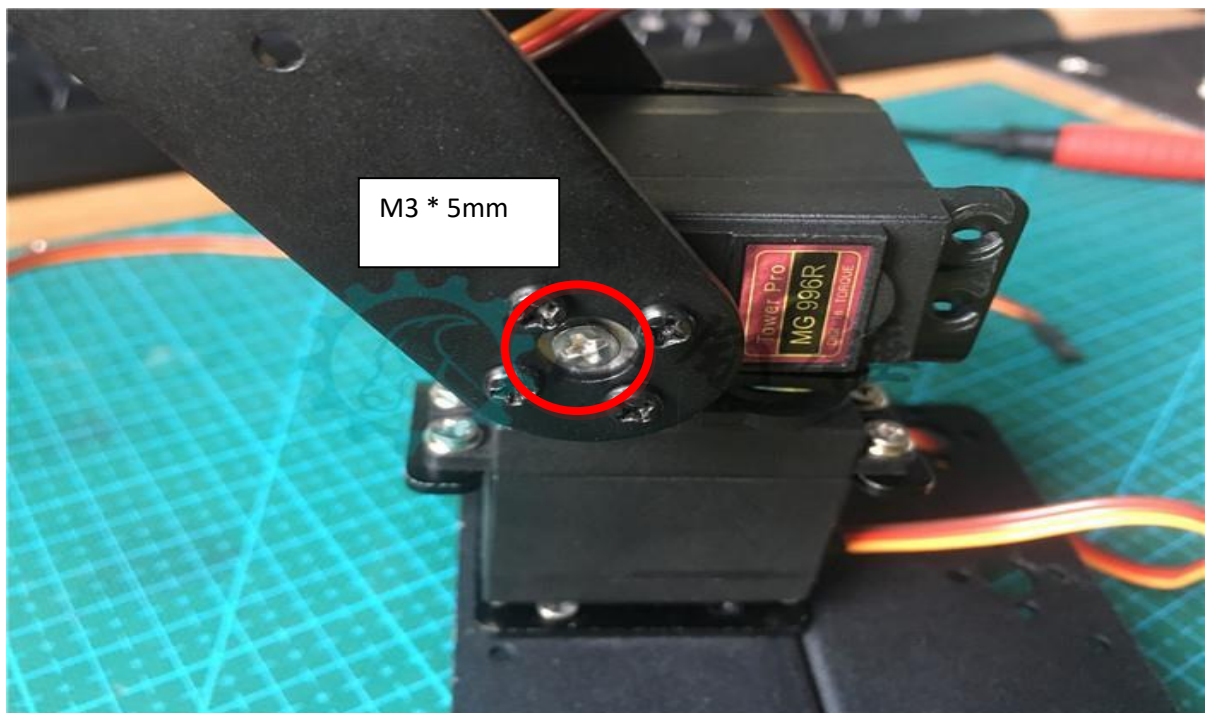
서브 모터를 연결하였으면 M3* 5mm 볼트를 이용해 고정시켜줍니다.



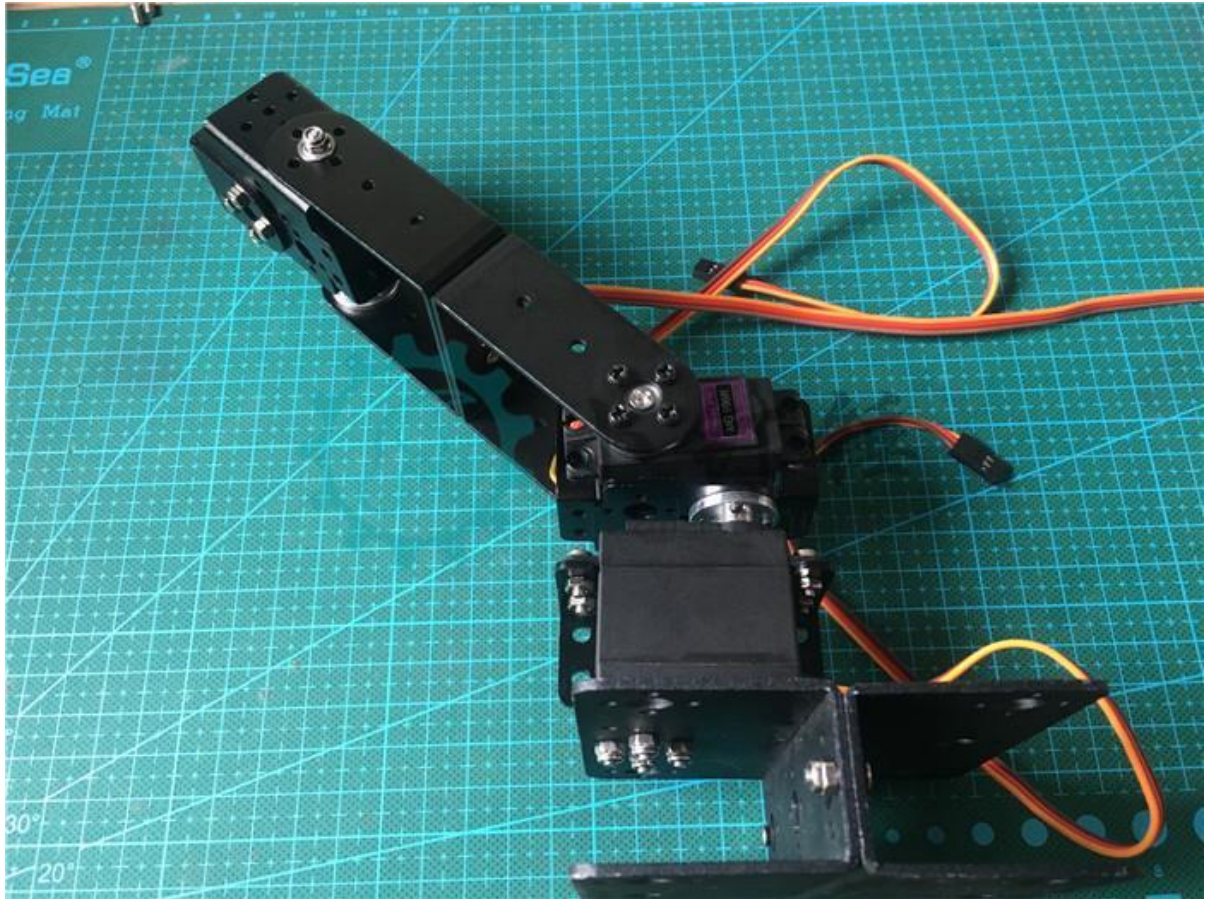
빨간 원에 같은 방법으로 두 번째 서브 모터를 연결해 줍니다.



두번째 서브 모터 설치할 때 45 도의 각도로 맞춰 설치해줍니다.



서브 모터를 고정하는 M3*5mm 볼트를 조여줍니다.

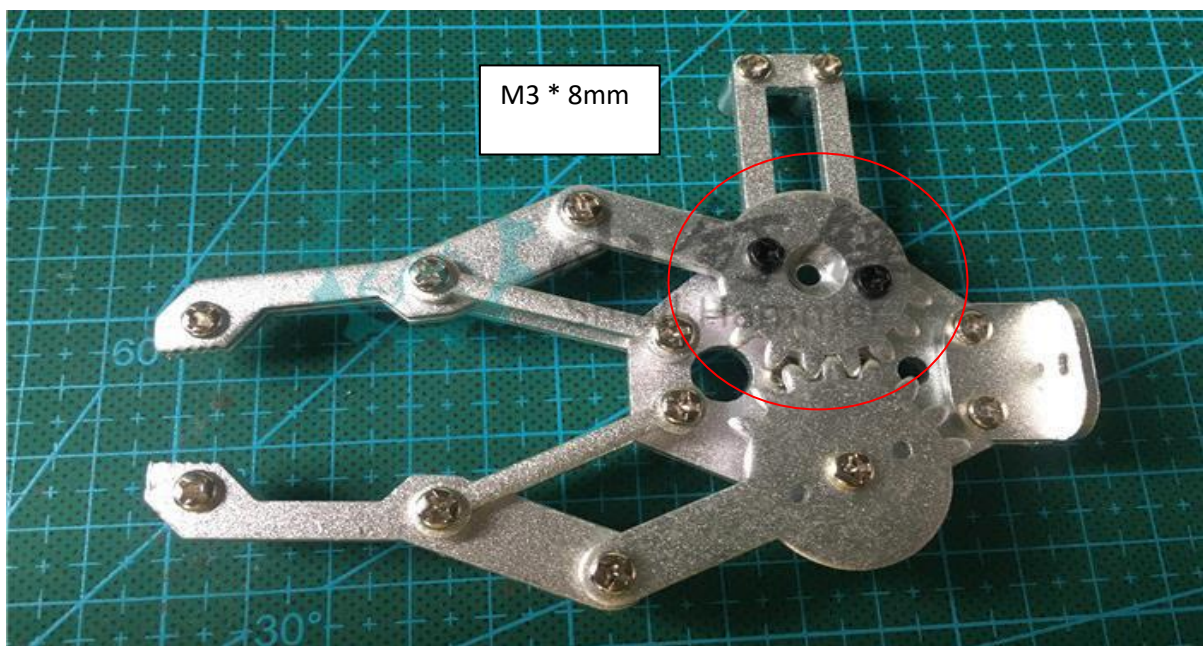


지금까지의 과정을 다 하시면 이런 모습이 됩니다.

3. 기계식 클로 서브모터 설치

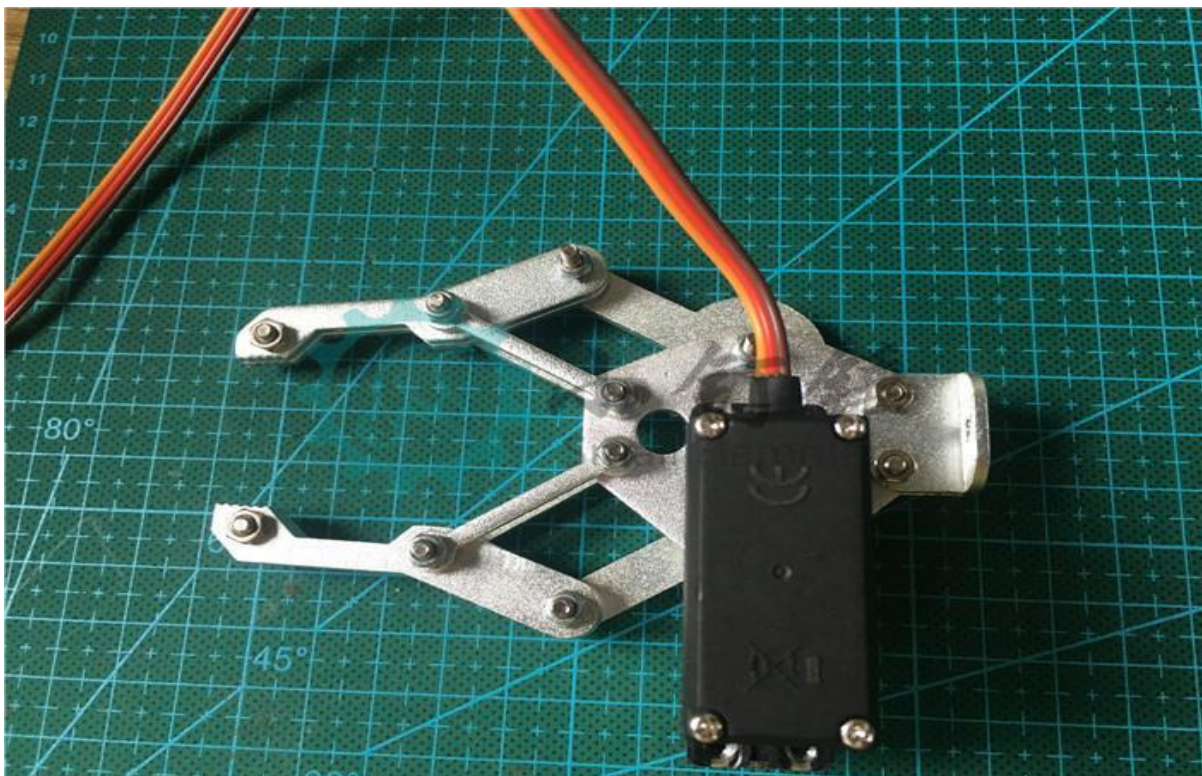


빨간 원 자리에 스티어링 휠을 M3 * 8 볼트를 사용해 조여준다.

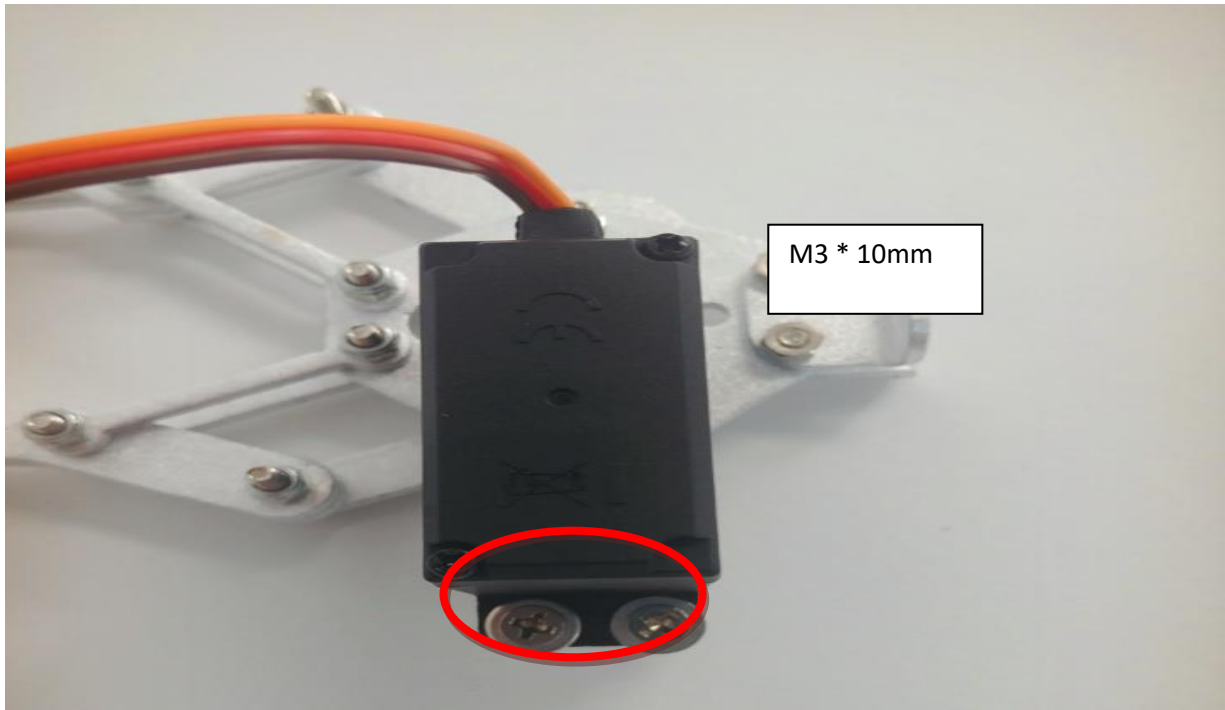




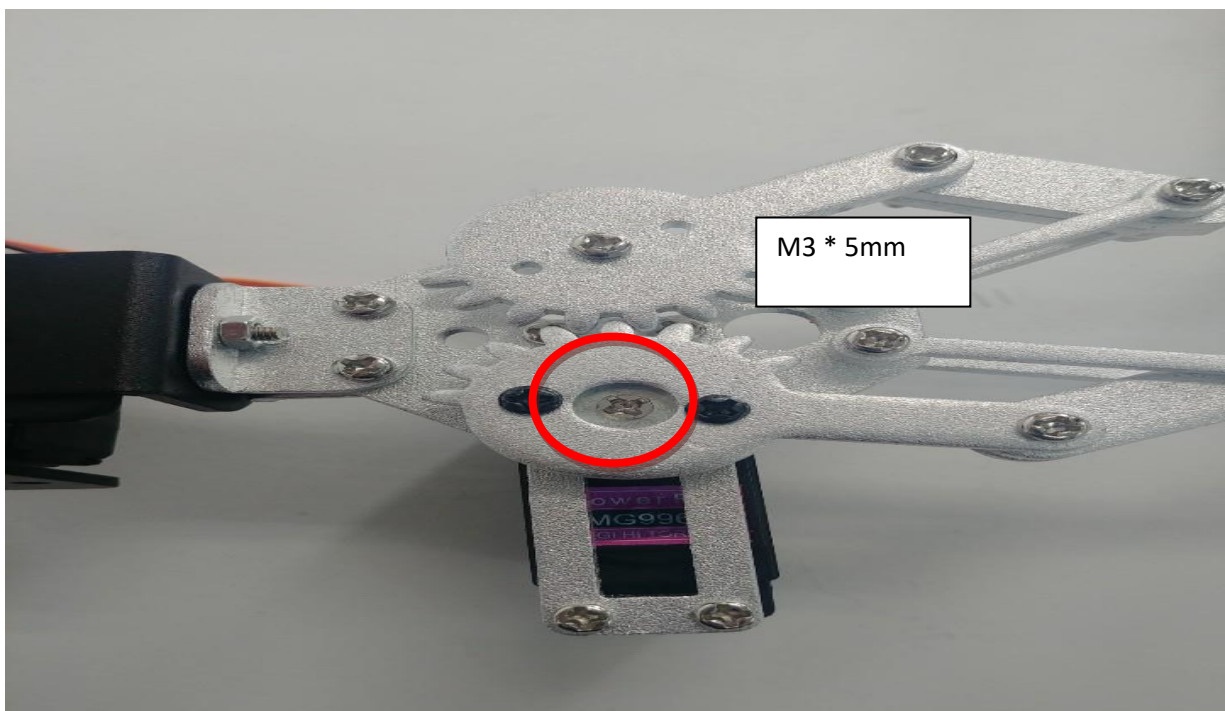
빨간 원 부분에 위에서와 같은 방법으로
서브 모터를 장착해줍니다..
이때는 손잡이의 앞부분이 사진만큼 벌어진 상태에서 장착해줍니다.



장착하면 이런 모습이 됩니다.

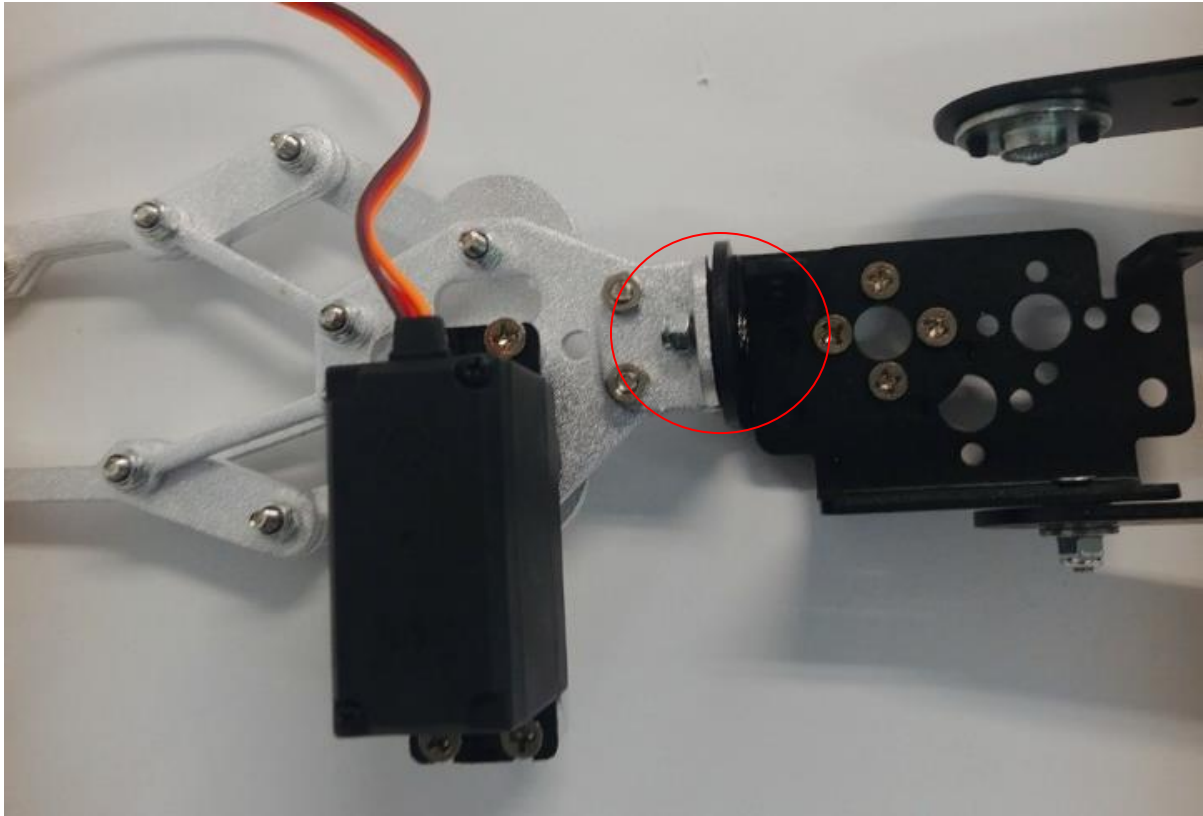


장착한 서브 모터도 빨간 원의 M3 * 10mm 볼트를 이용해 고정시켜줍니다.

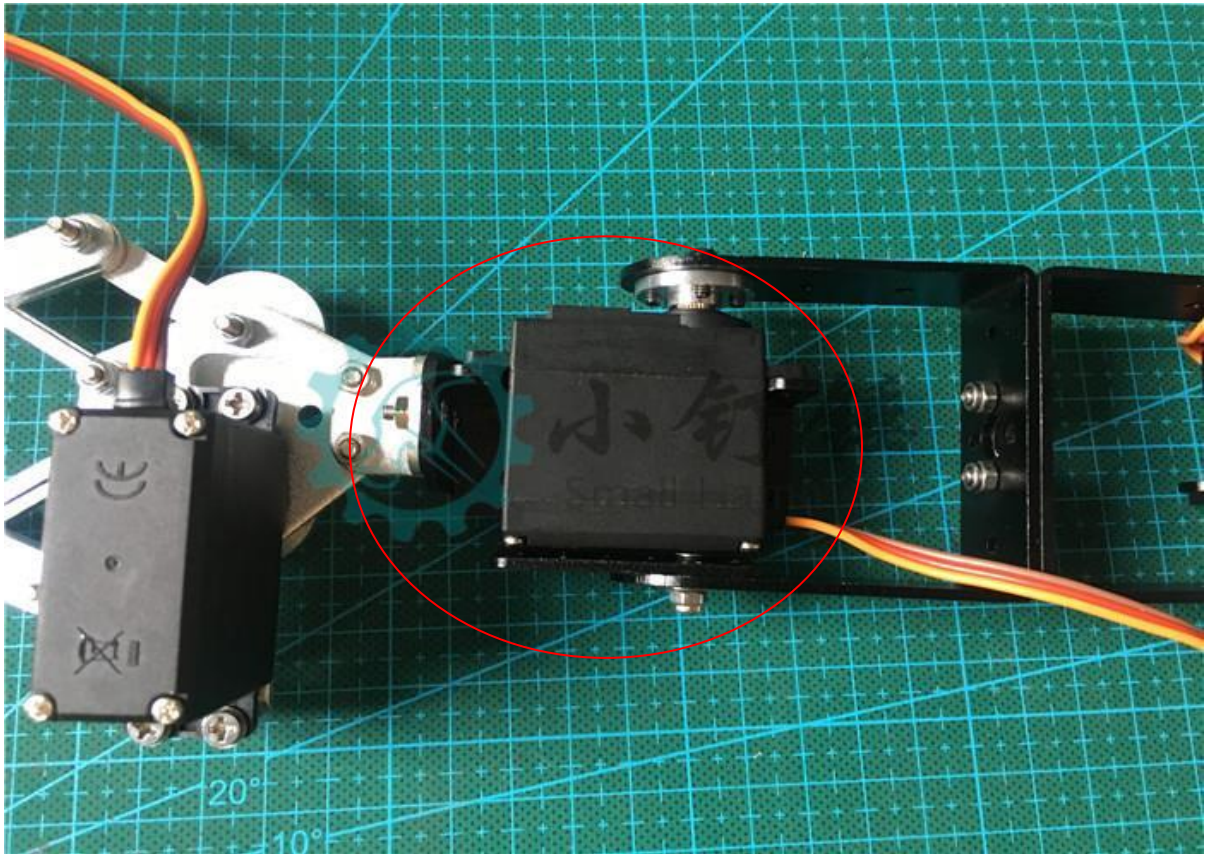


빨간 원에 M3 * 5mm 볼트를 사용해 조여줍니다.

방금 조립한 로봇 팔과 L 자형 브래킷을 M3 * 10 mm 볼트를 이용해 연결해 줍니다.



빨간 원 부분을 M3 * 10 볼트를 이용하여 쥘여 팔 부분과 본체를 연결해준다.

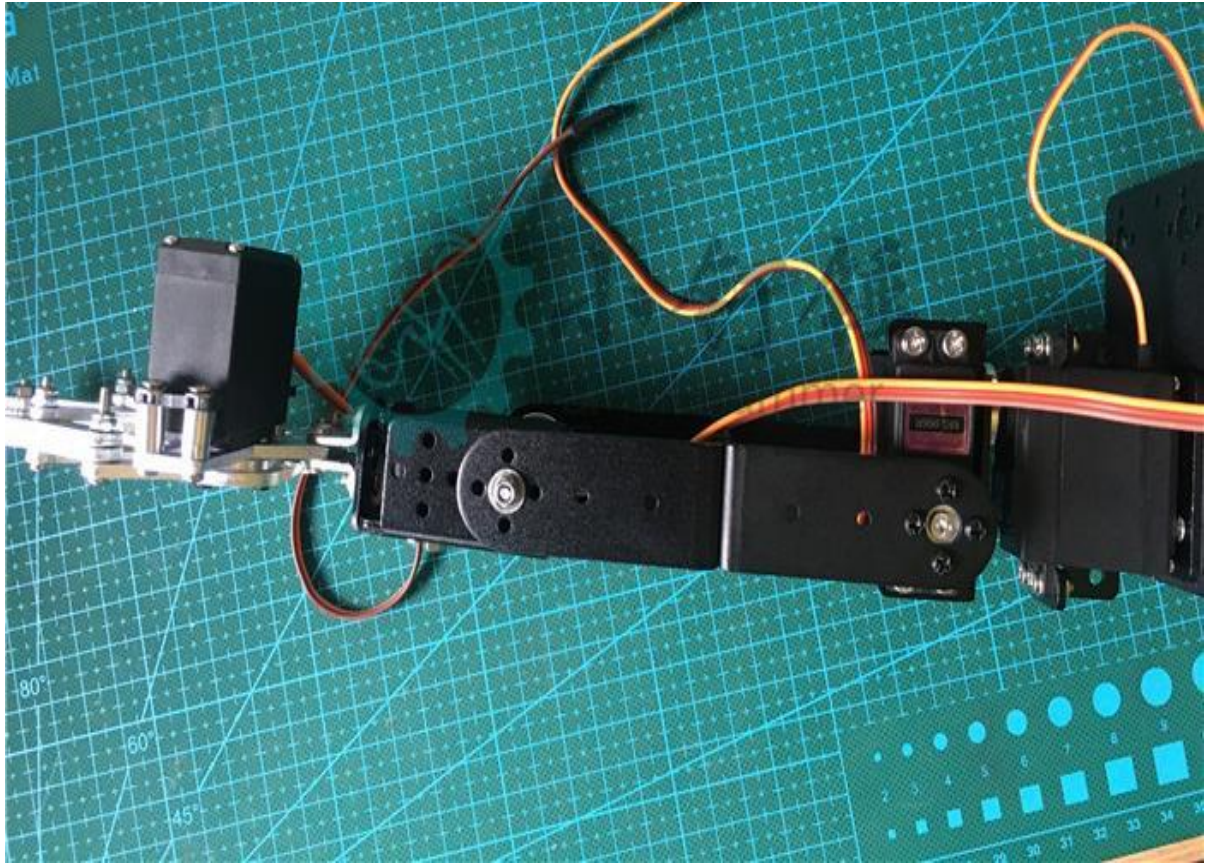


빨간 원 부분에 마지막 4 번째 서브 모터를 장착해줍니다.

이때 기계식 클로와 암이 평행하게 해야합니다.



빨간 원 부분도 M3 * 10mm 볼트로 서브 모터를 조여줍니다.



M3 * 10mm 볼트로 조여주면 이런 모습이 됩니다.



완성입니다.!

