

# 电动机械手爪

## 装配说明



# 零件清单

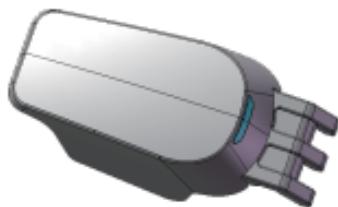
---



M3\*5螺丝(3)



下手爪(1)

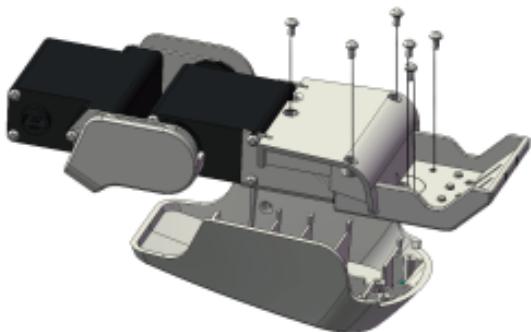


上手爪外壳(1)

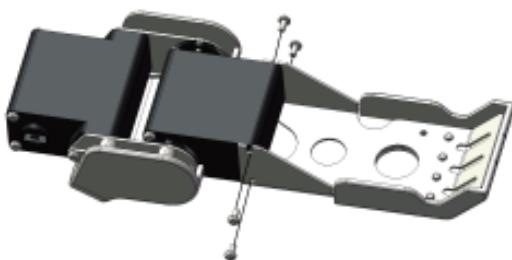
# 电动机械手爪安装指南

...  
...

- 01 拆下机器人手掌外壳；



- 02 拆下与舵机连接的金属手掌；



# 电动机械手爪安装指南

...

- 03 拆下手肘处外壳；



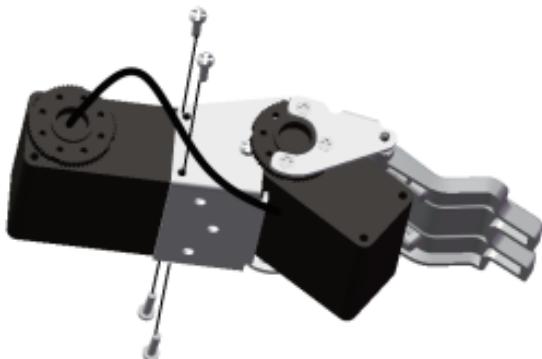
- 04 拆下副轴一侧的连接舵机的金属部件；



- 05 拆下副轴外壳；



- 06 将下手爪组件的舵机线穿过副码盘，连接到机器人手上的舵机主板上，把金属件另一端装到舵机上，再拧紧螺丝；

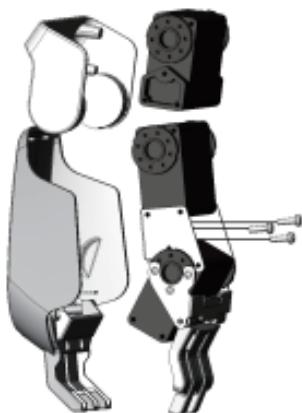


# 电动机械手爪安装指南

...  
...

07

盖上上手爪外壳，拧紧螺丝，再根据步骤 3-5 还原手肘位置的组装；

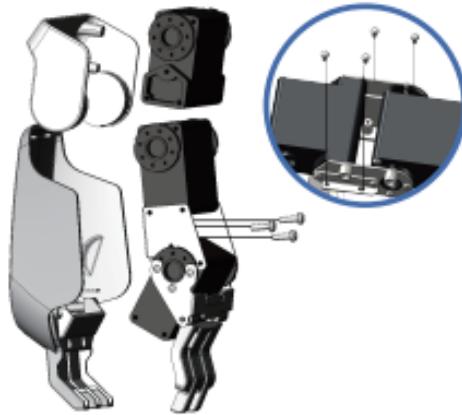


08

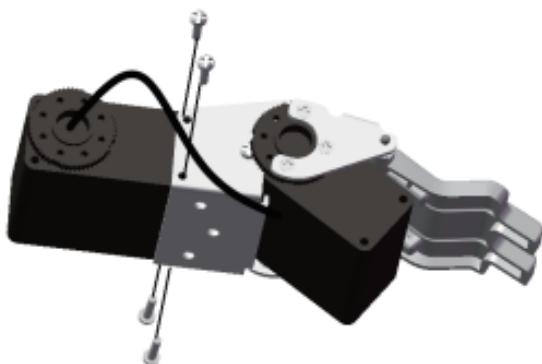
组装完成后如下图。



- 01 拆下上手爪外壳、手肘处外壳螺丝；



- 02 拆下金属件螺丝；



03

拆下副轴一侧连接舵机的金属件螺丝；



04

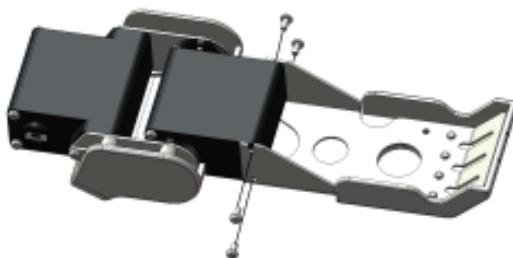
拆下副轴外壳螺丝，将穿过副码盘的手爪舵机线拔出后拧紧螺丝，再根据步骤 3 还原手肘位置的组装；



05 盖上手肘处外壳, 拧紧螺丝;



06 装上与舵机连接的金属手掌, 拧紧螺丝;

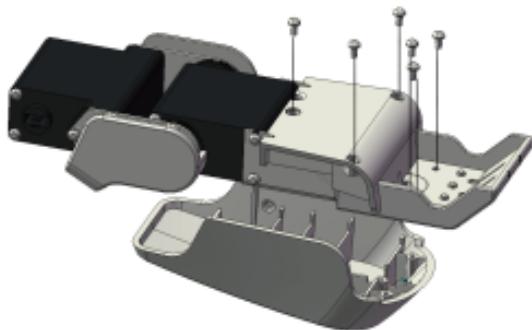


# 机器人手臂安装指南

....

07

盖上机器人手掌外壳、手肘处外壳,拧紧螺丝;



08

组装完成后如下图。



09