



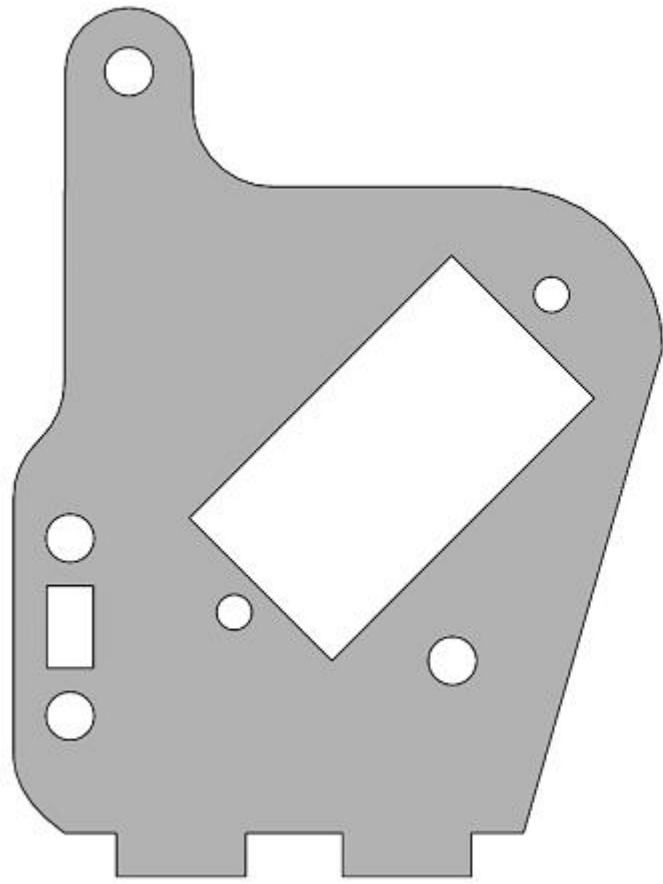
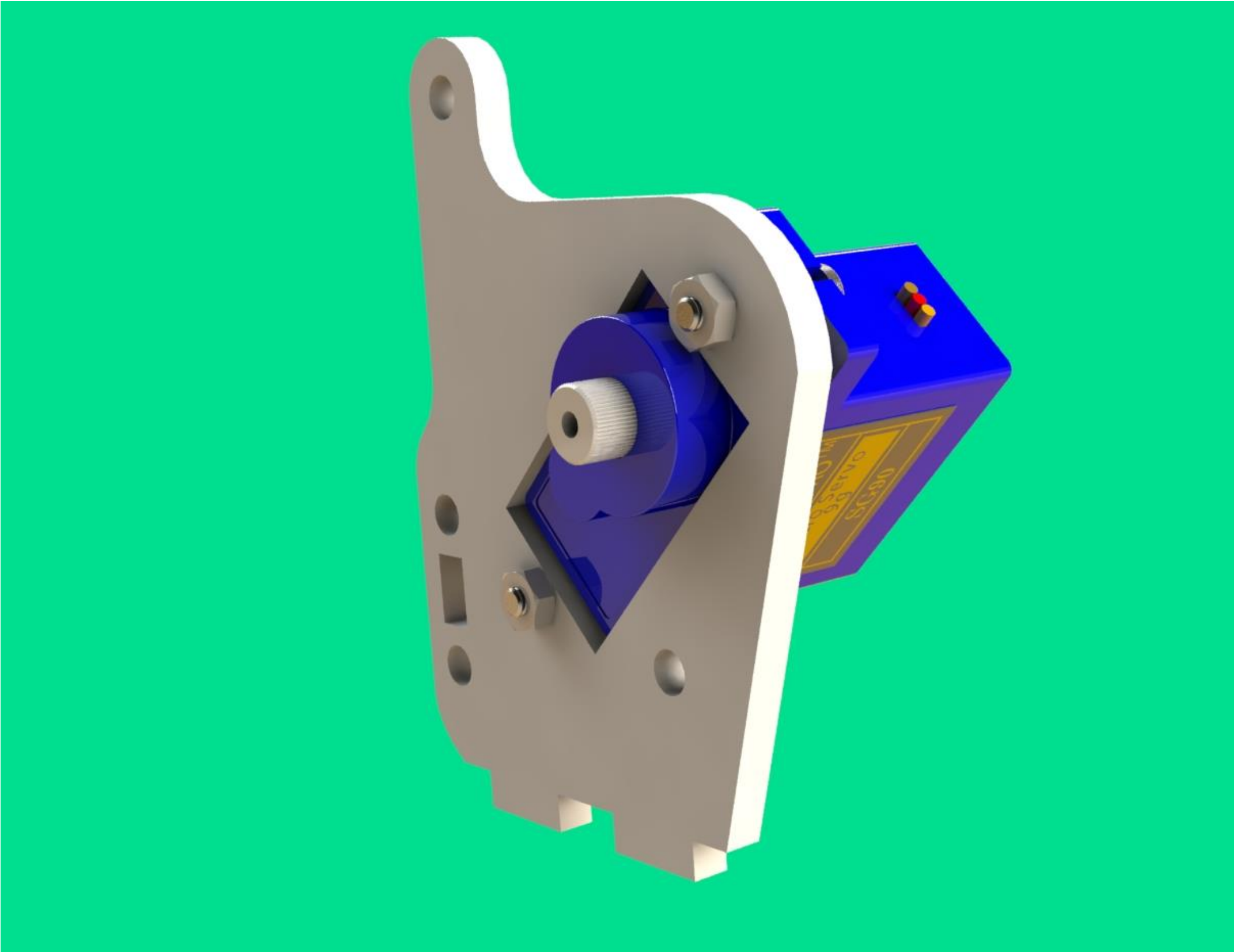
Palletizing Arm Robot

Guide to Assembly

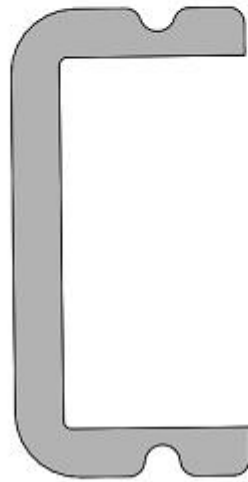
PISHROBOT

قبل از شروع ساخت به نکات زیر توجه فرمایید

- قبل از متصل کردن قطعات به یکدیگر، پوسته کاغذی روی آنها را جدا نمایید 😊
- نحوه و ترتیب کنار هم قرار گرفتن قطعات اهمیت زیادی دارند، هر مرحله را کاملاً منطبق بر آنچه در نقشه آورده شده است انجام دهید 😊
- برخی از قطعات مشابه یکدیگر هستند، در انتخاب قطعات در هر مرحله دقت نمایید 😊
- به جز مراحل اجازه داده شده به هیچ عنوان از چسب برای اتصال قطعات به یکدیگر استفاده نکنید 😊
- به نکات گفته شده در هر مرحله توجه نمایید تا سازه شما در انتها عملکرد درستی از خود به نمایش بگذارد 😊
- از وارد آوردن فشار بیش از حد به قطعات در حین مونتاژ اجتناب کنید 😊



B2



V4



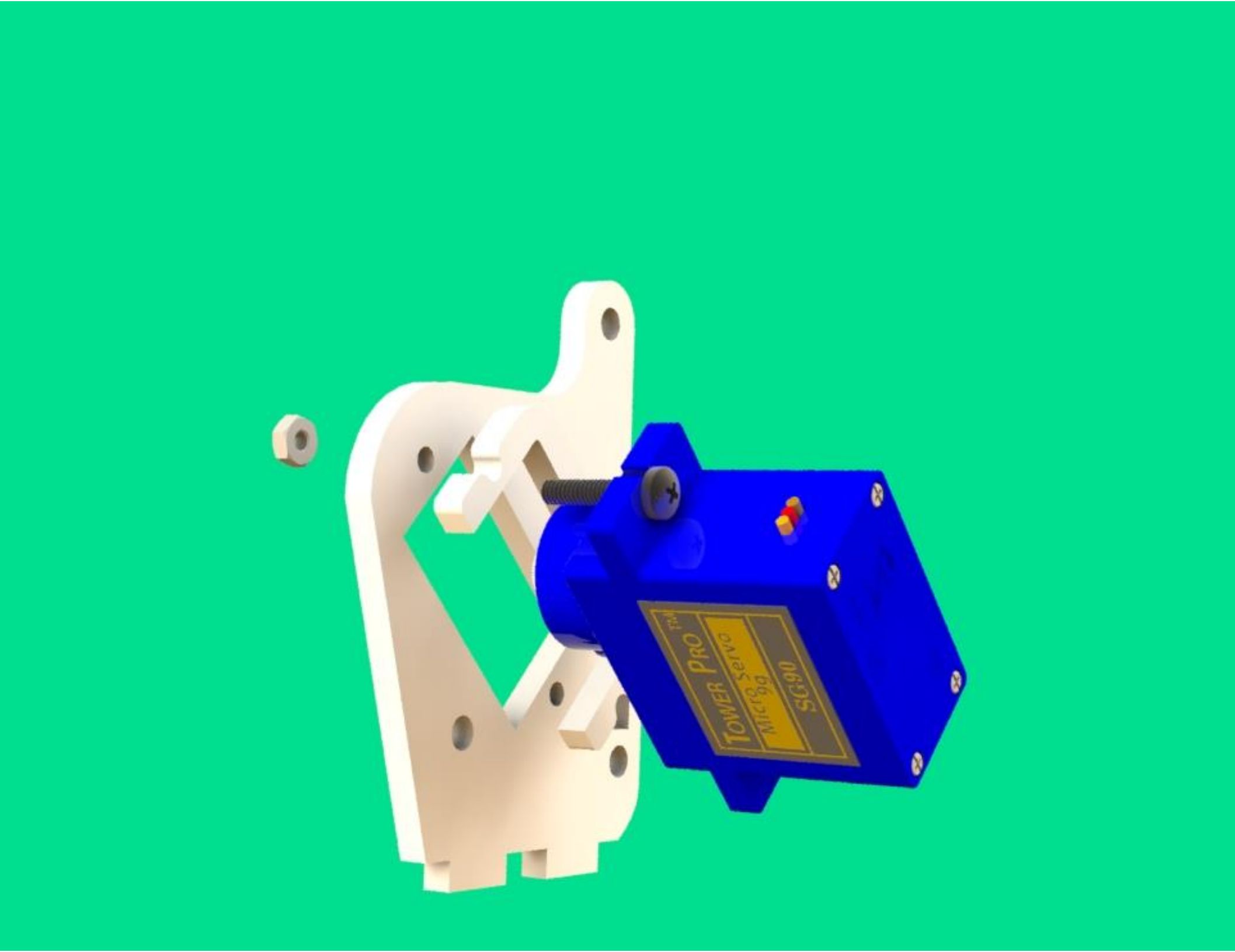
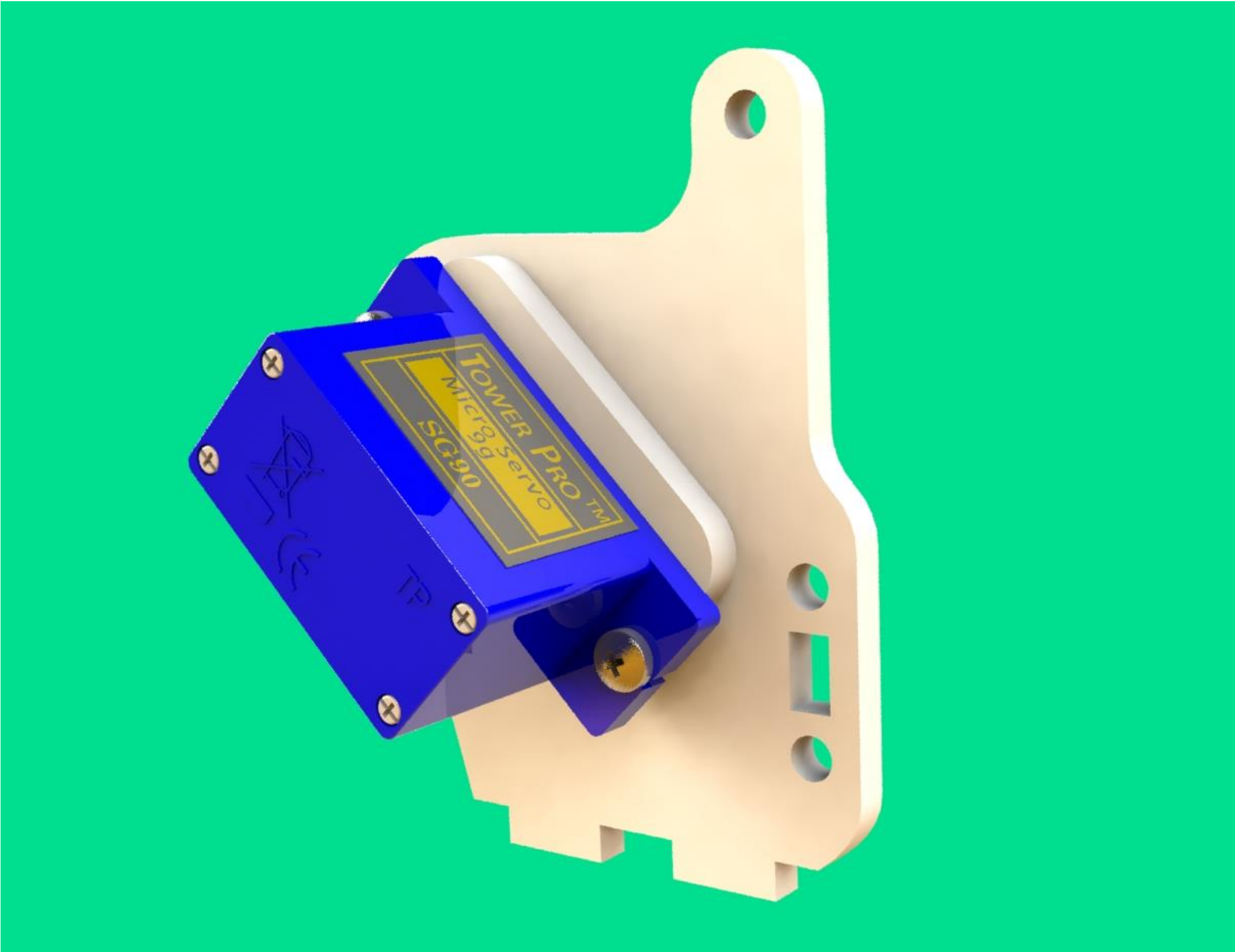
Motor

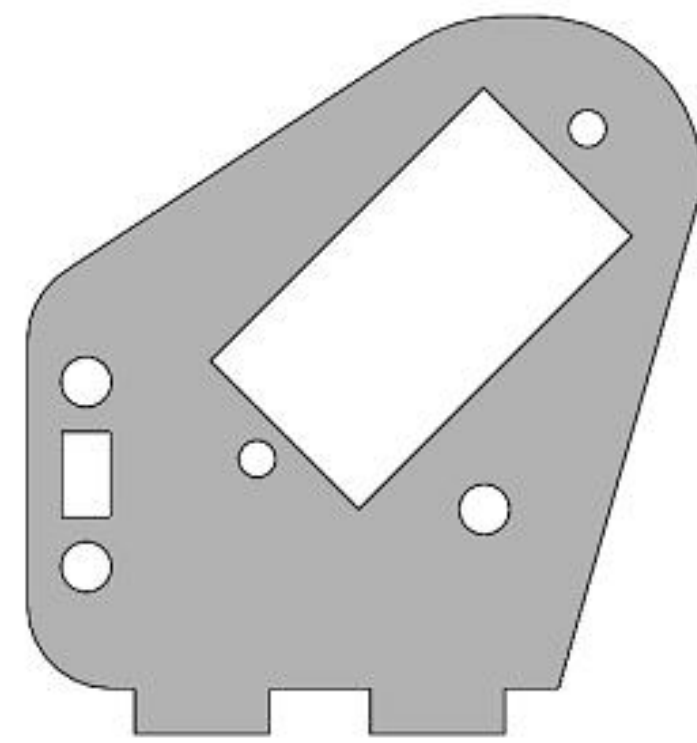
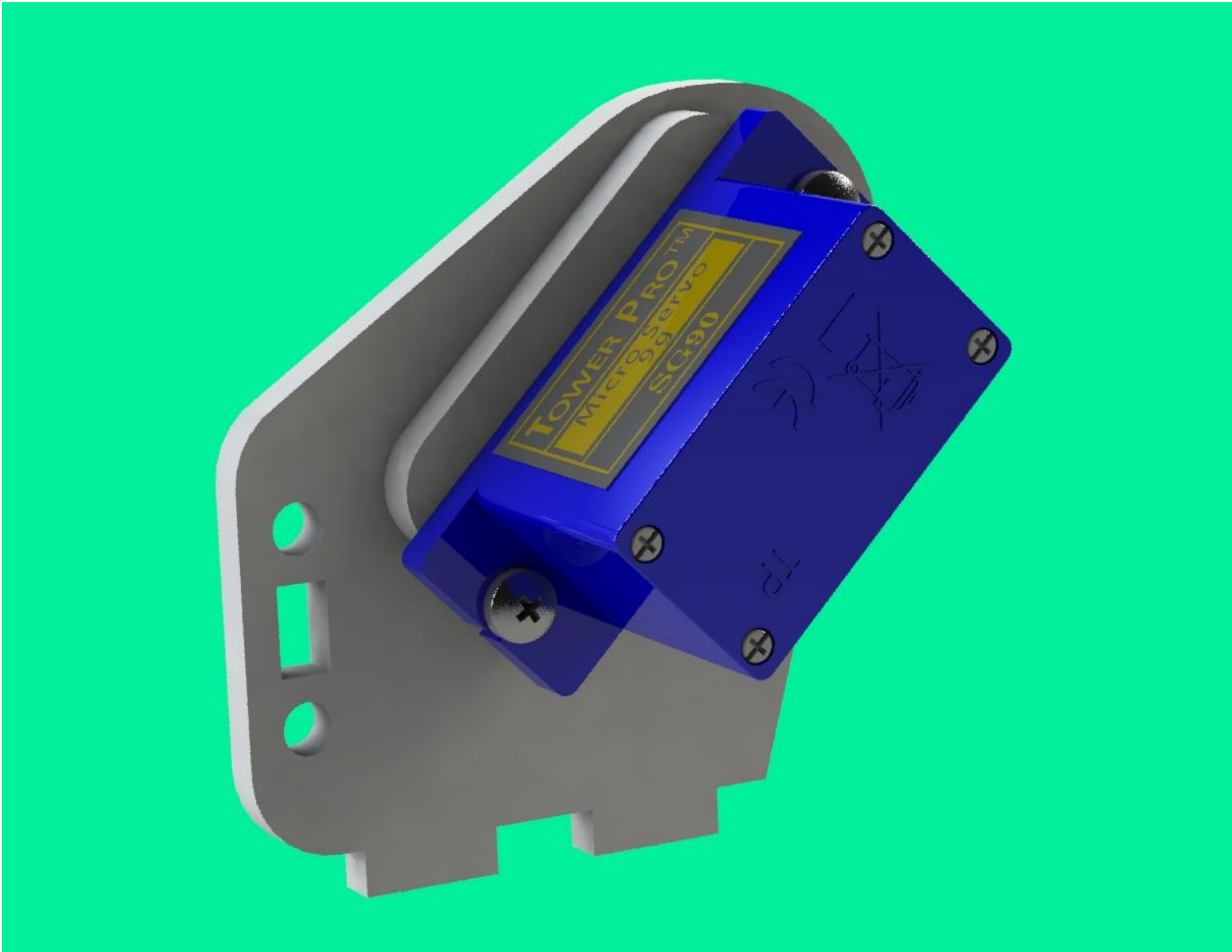


S7

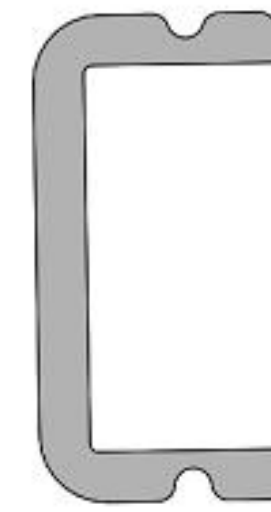


N3





B3



V4



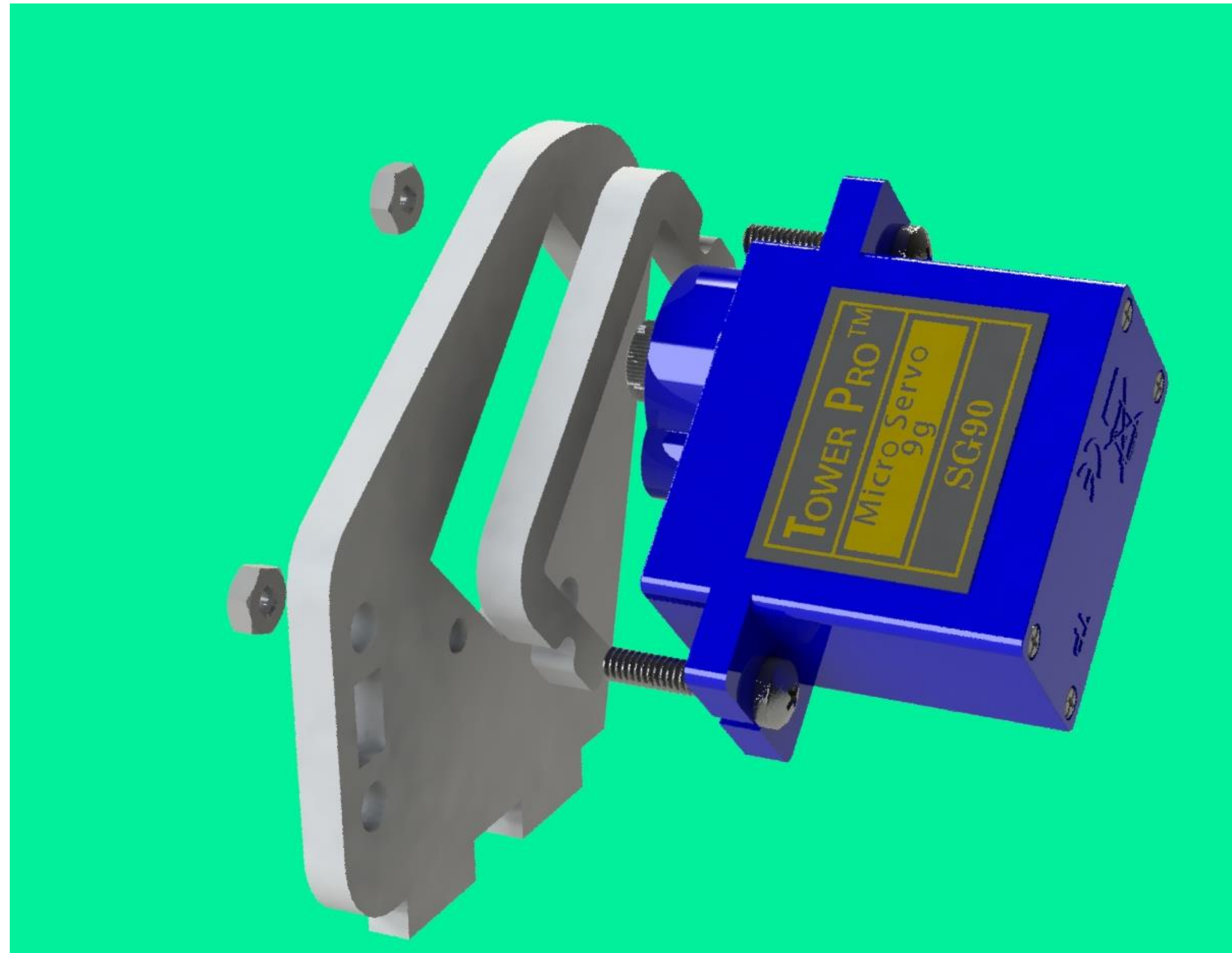
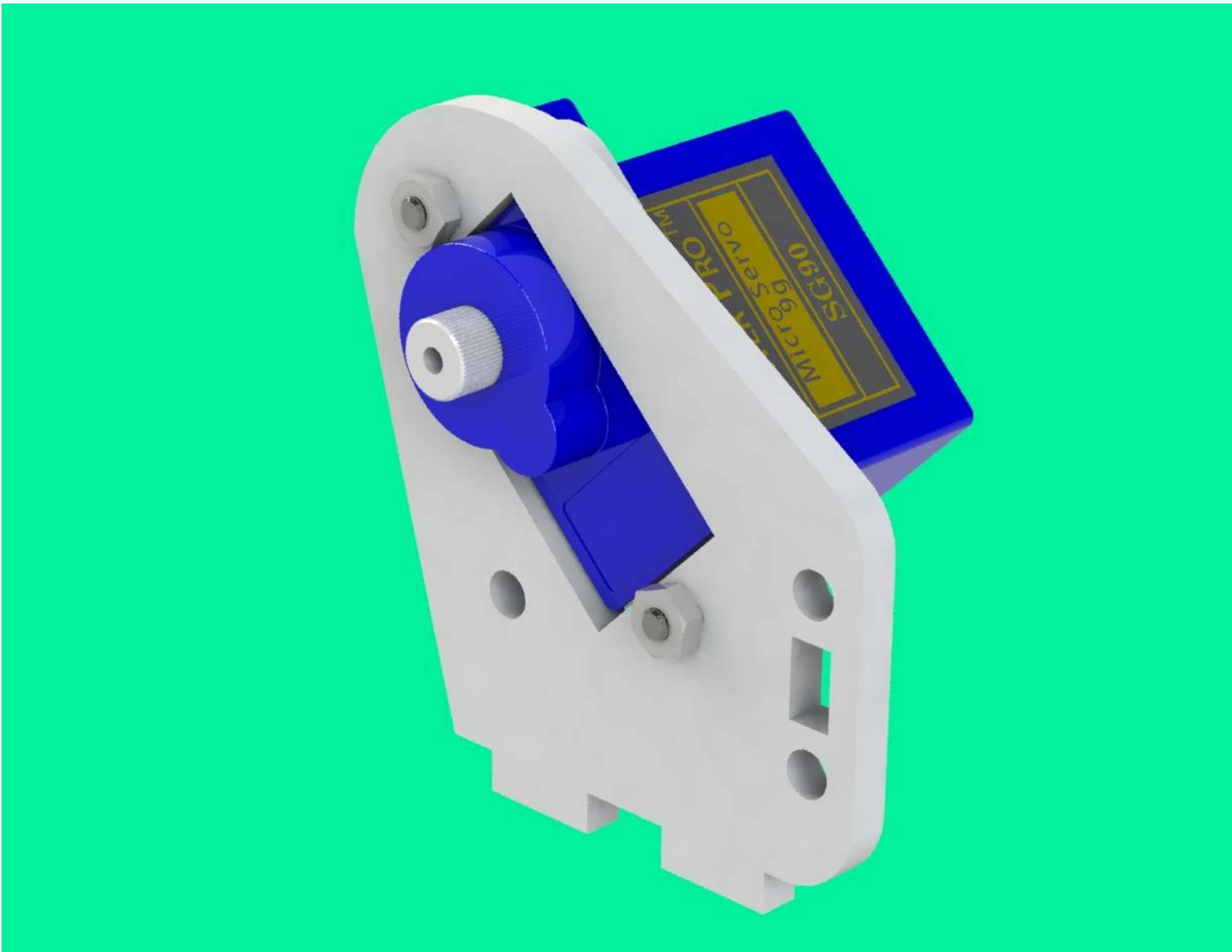
Motor

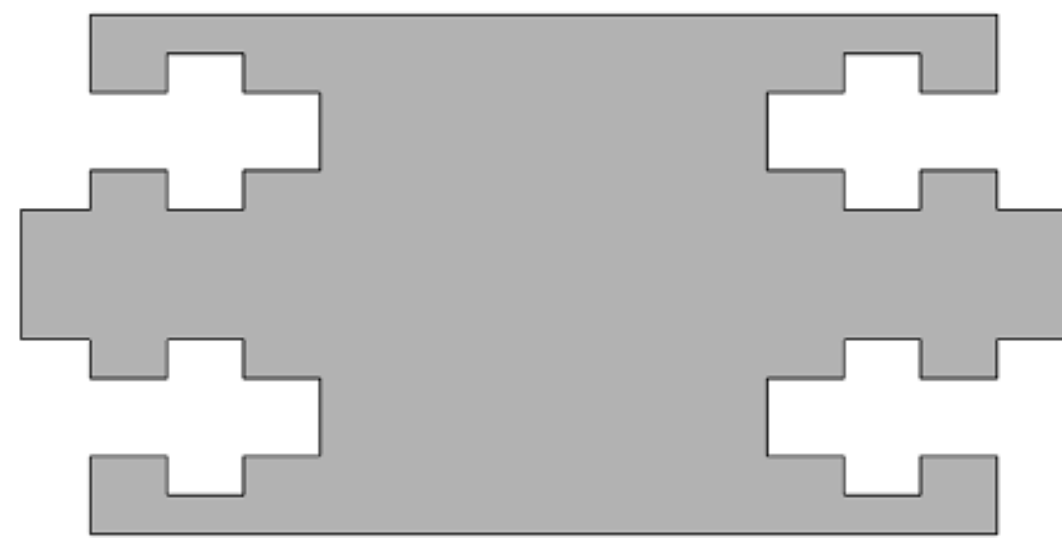
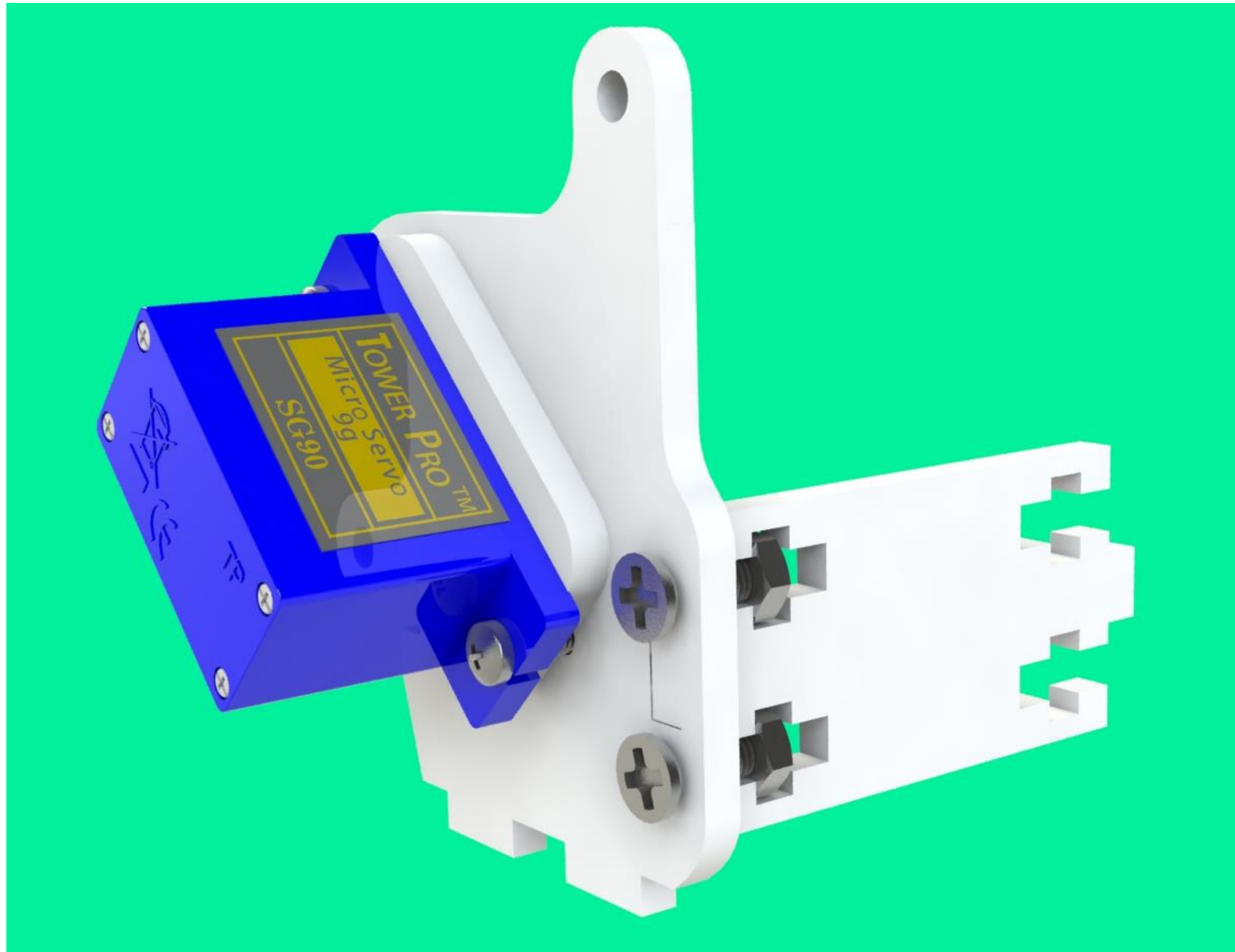


S7



N3





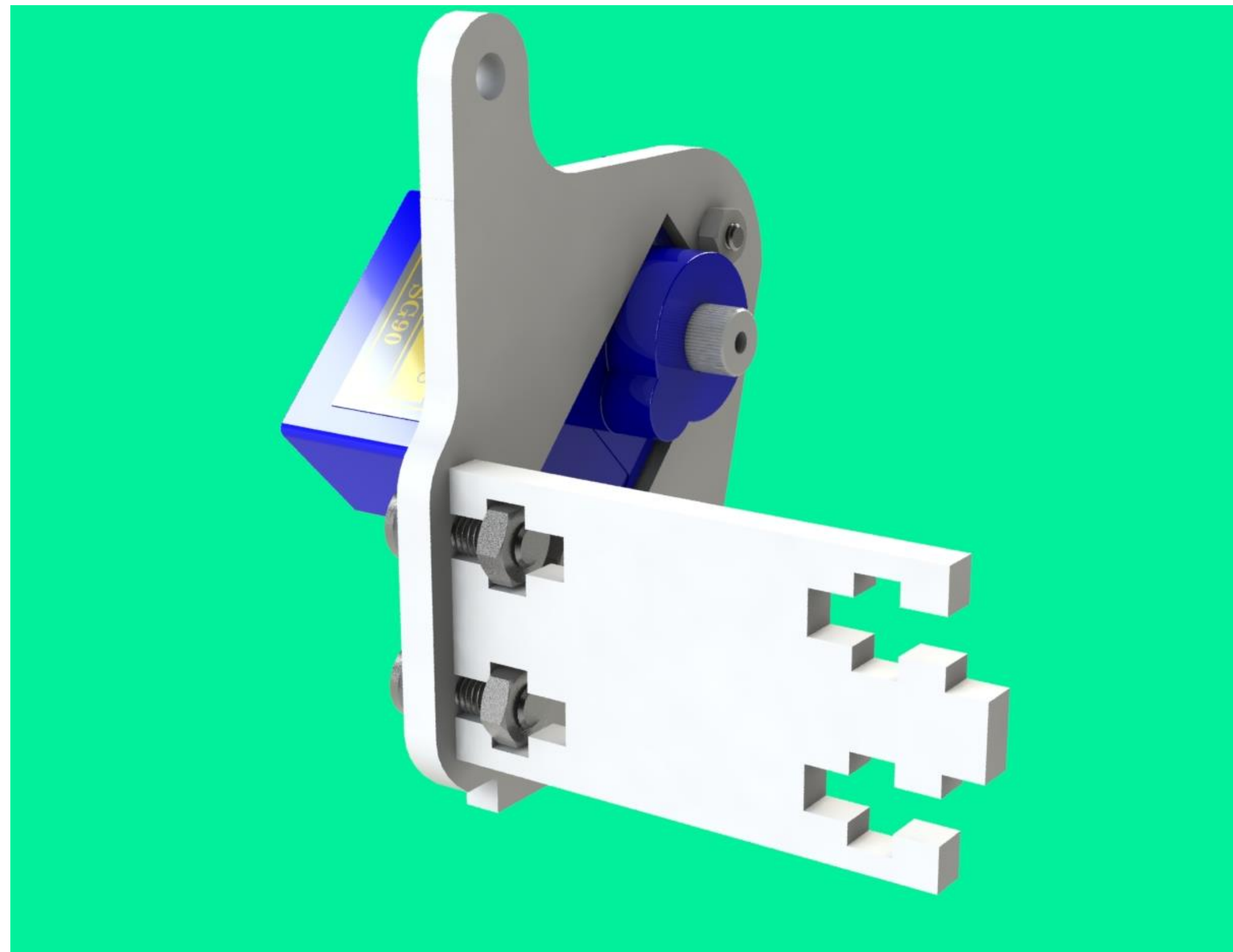
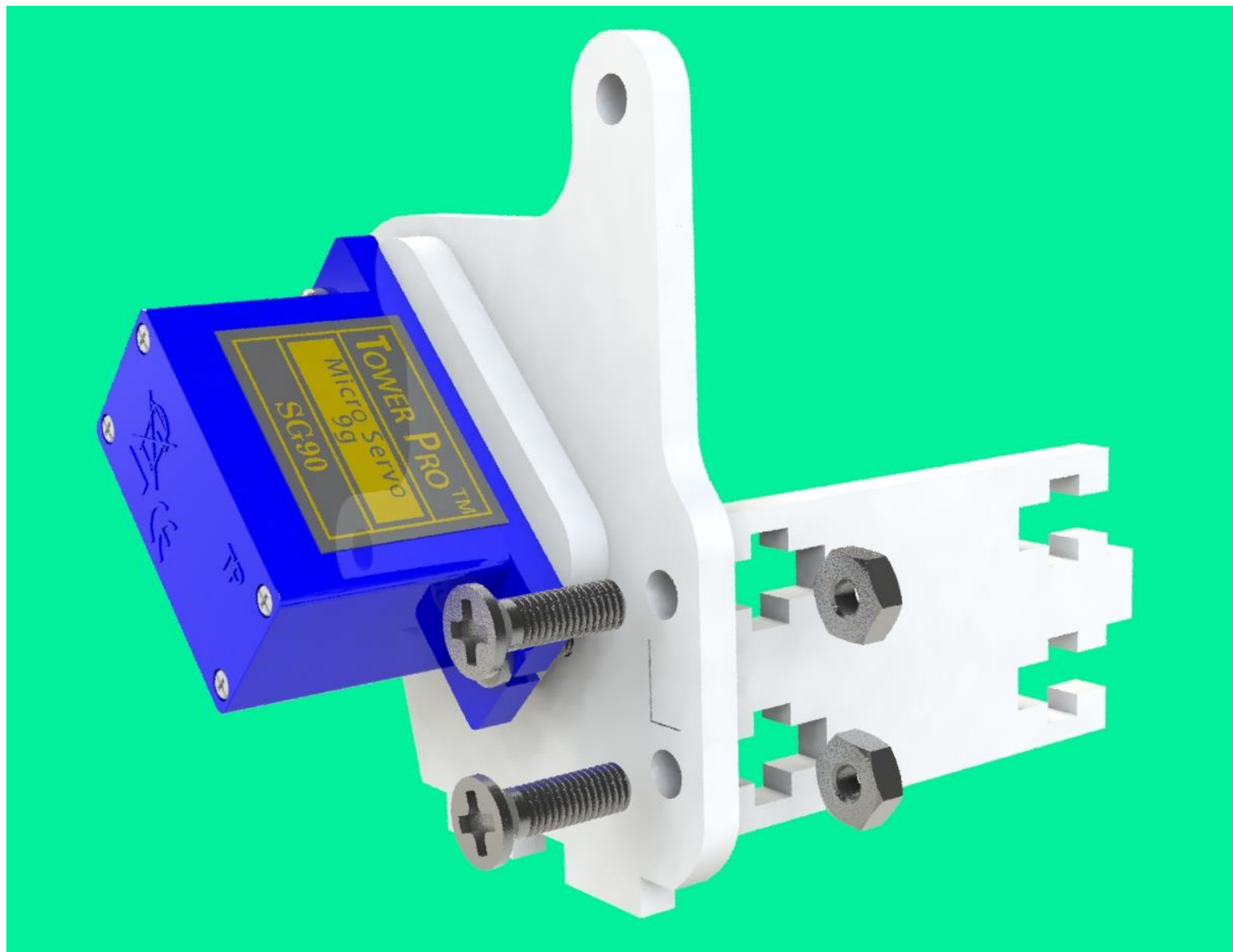
B4



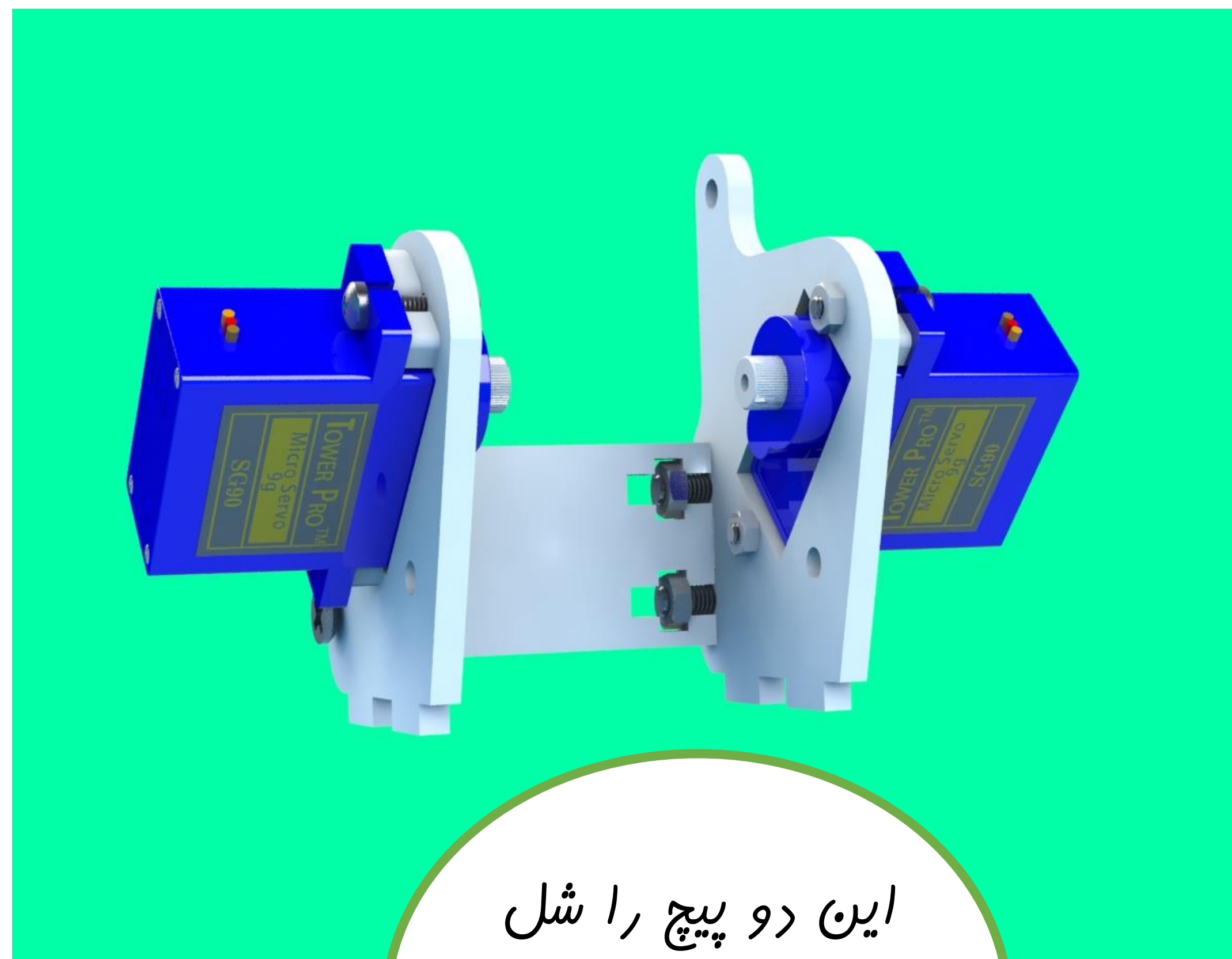
S6



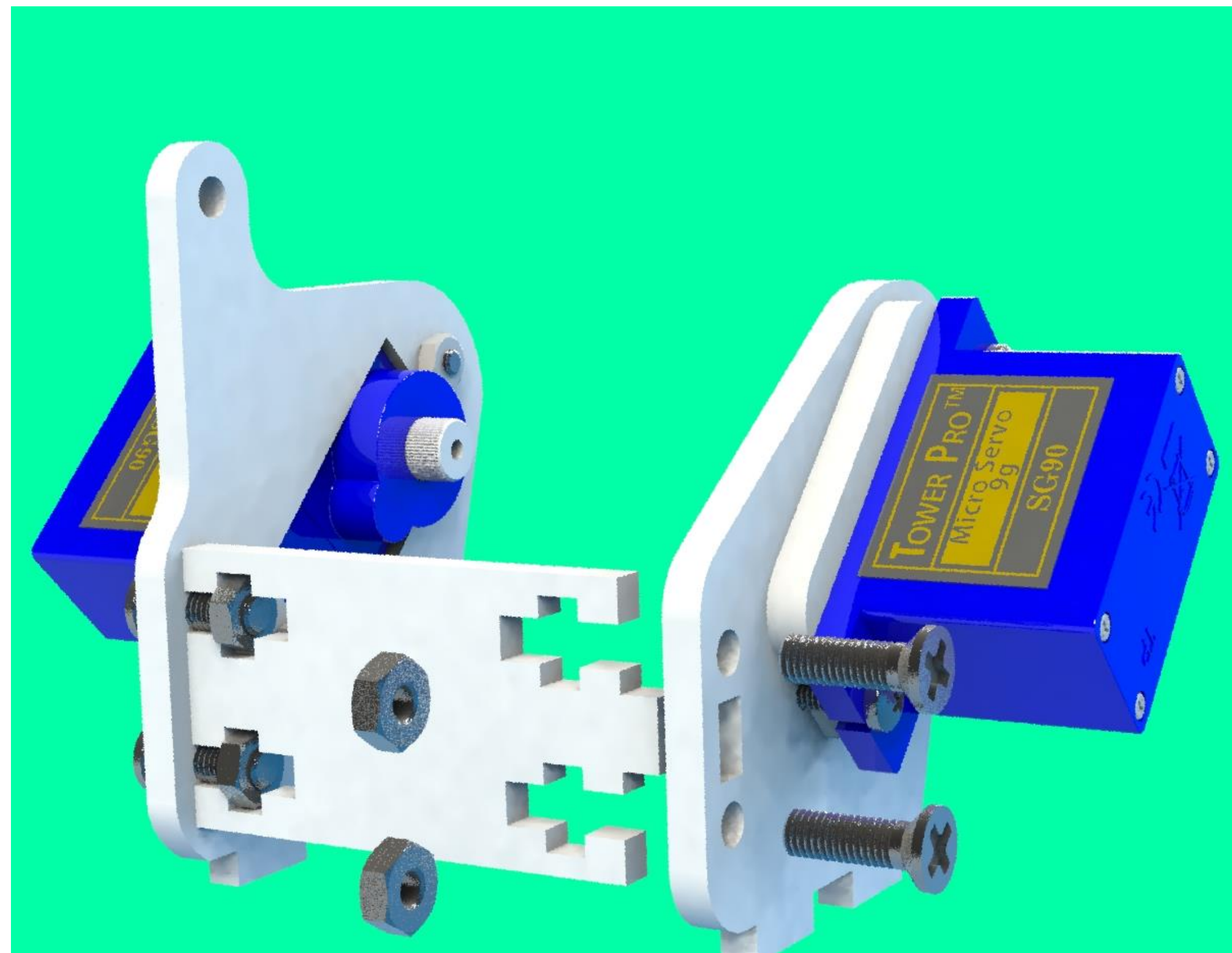
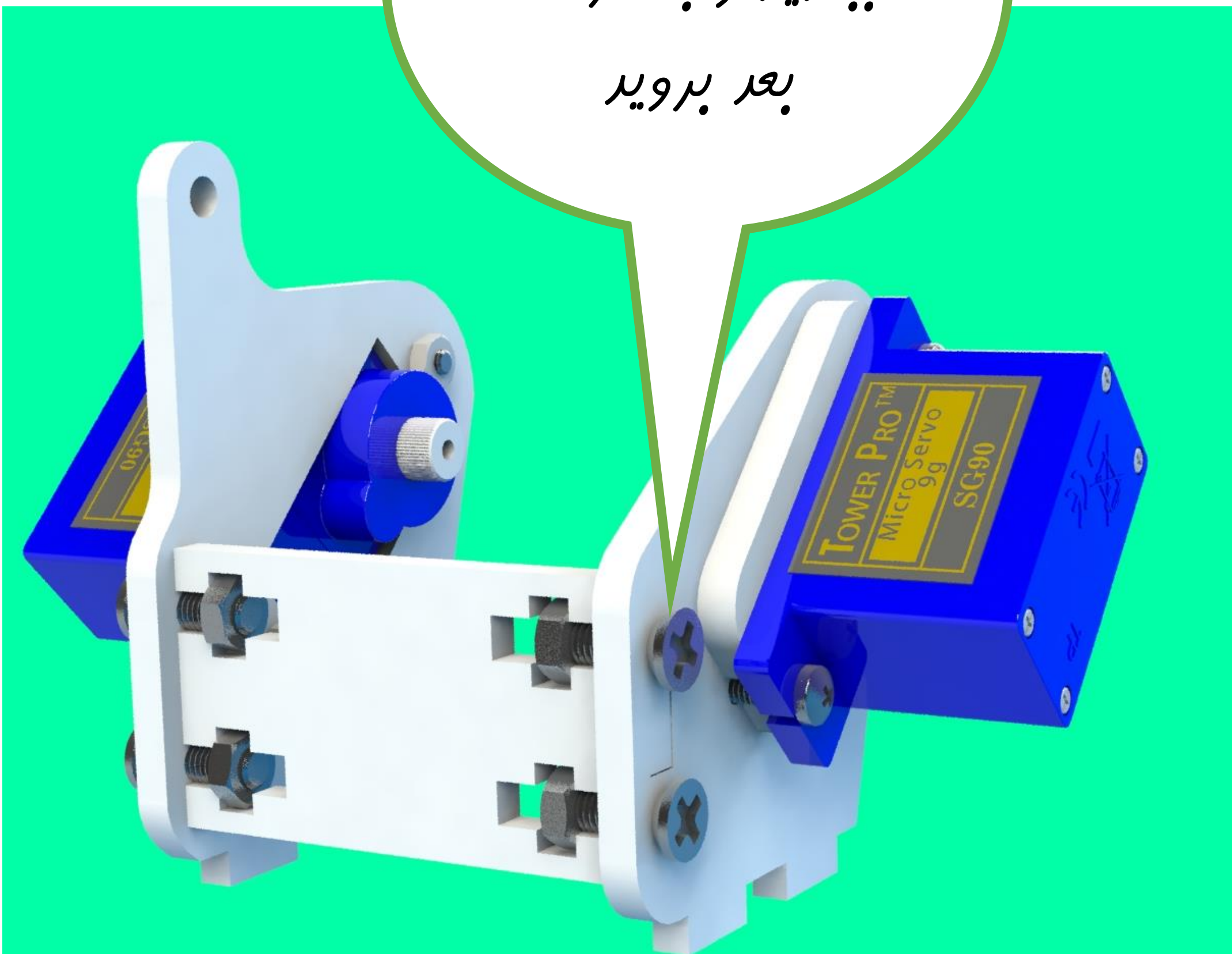
N2



3



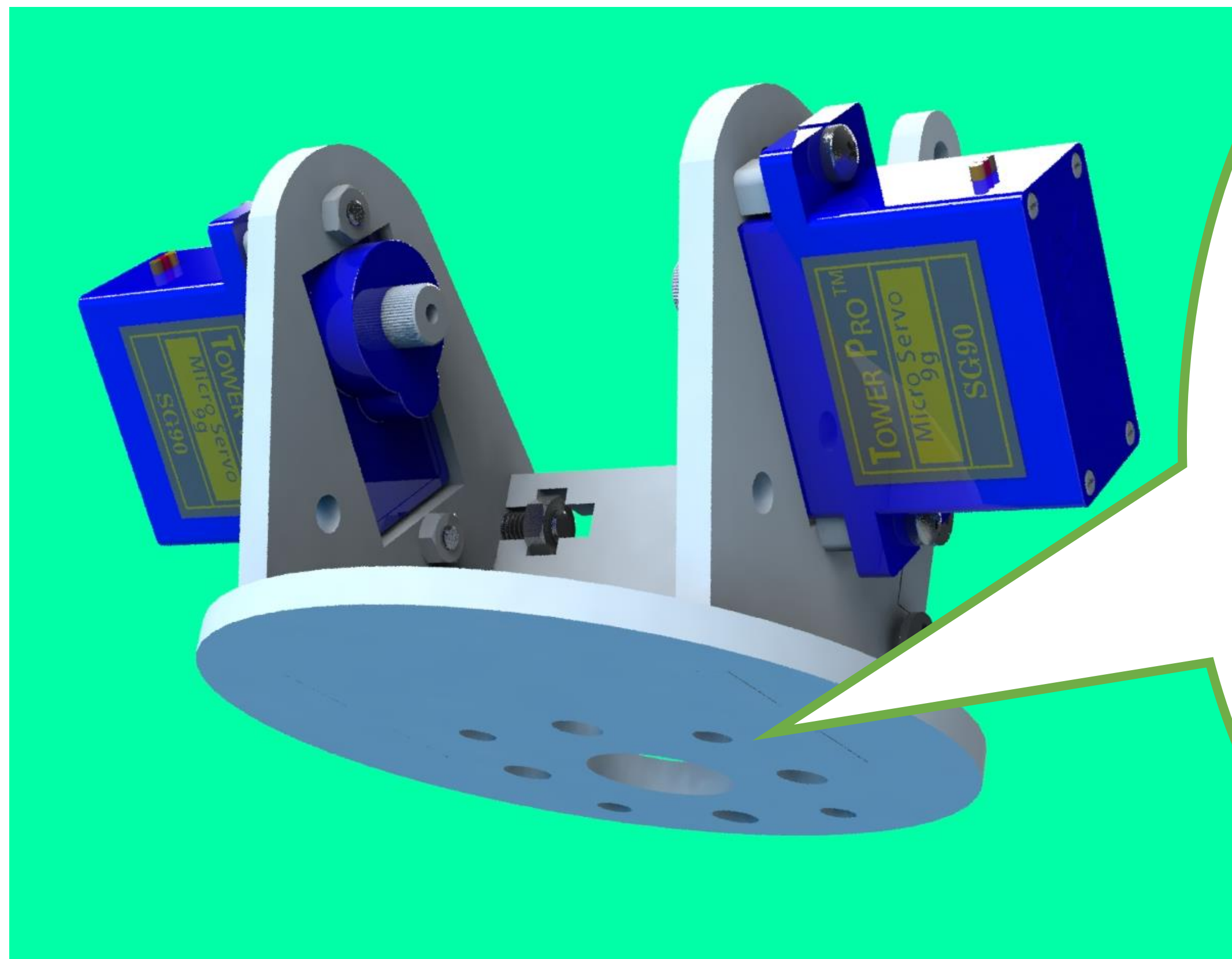
این دو پیچ را شل
بندید و به مرحله
بعد بروید



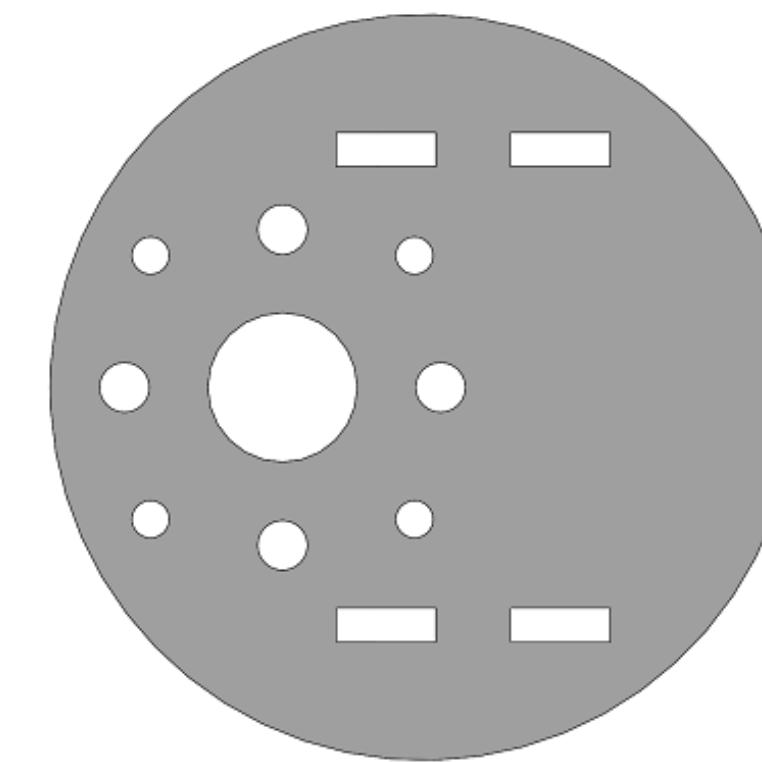
S6



N2



پس از مونتاژ کامل
کلیه قطعات و
اطمینان از جانمایی
درست آنها
میتوانید از کمی
چسب قطره ایی
برای محکم کردن
این بخش استفاده
نمایید

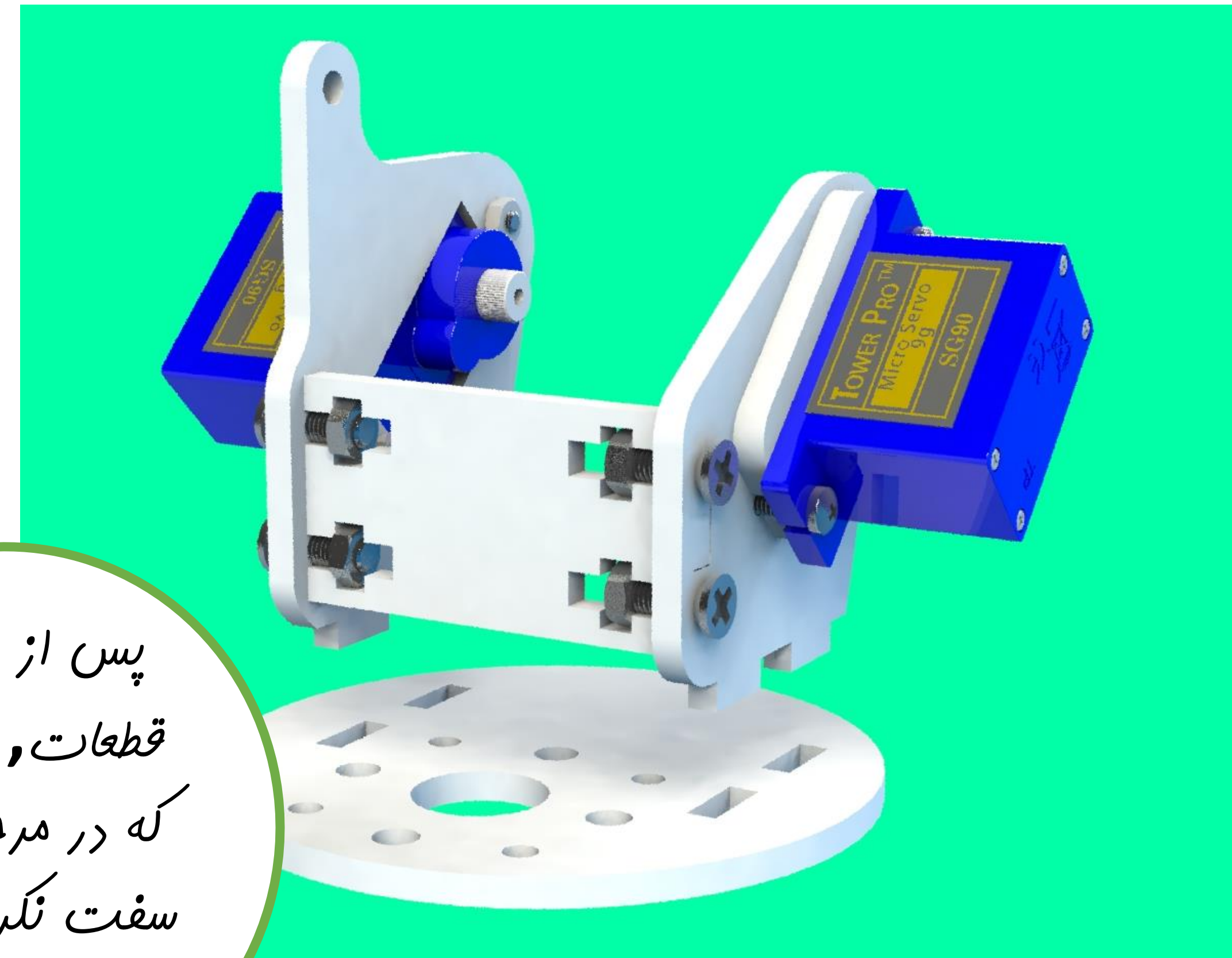


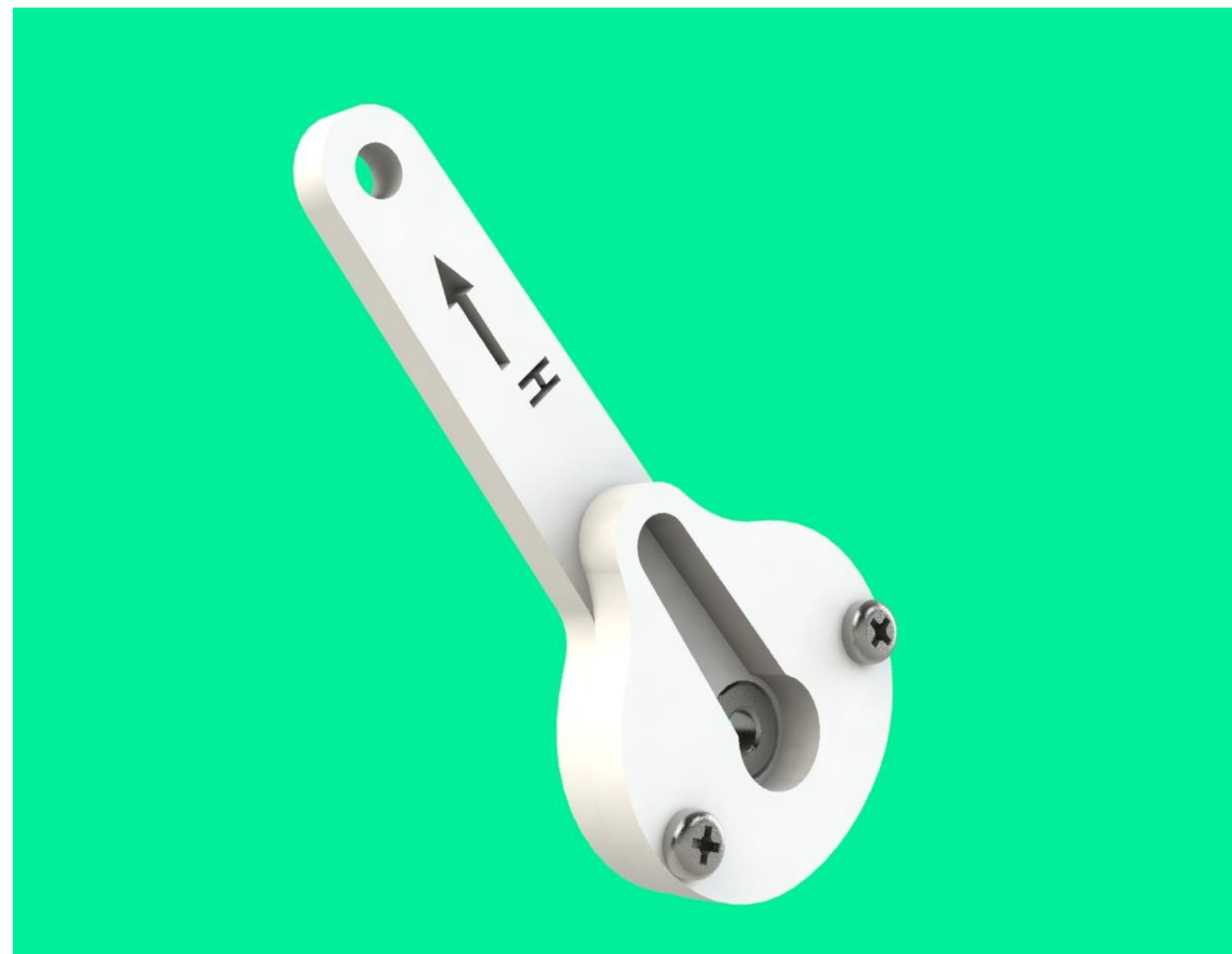
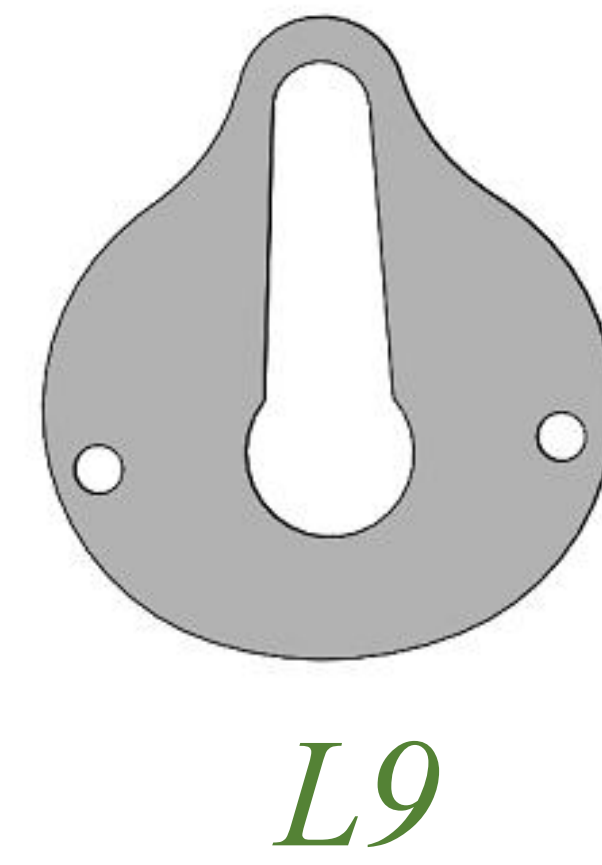
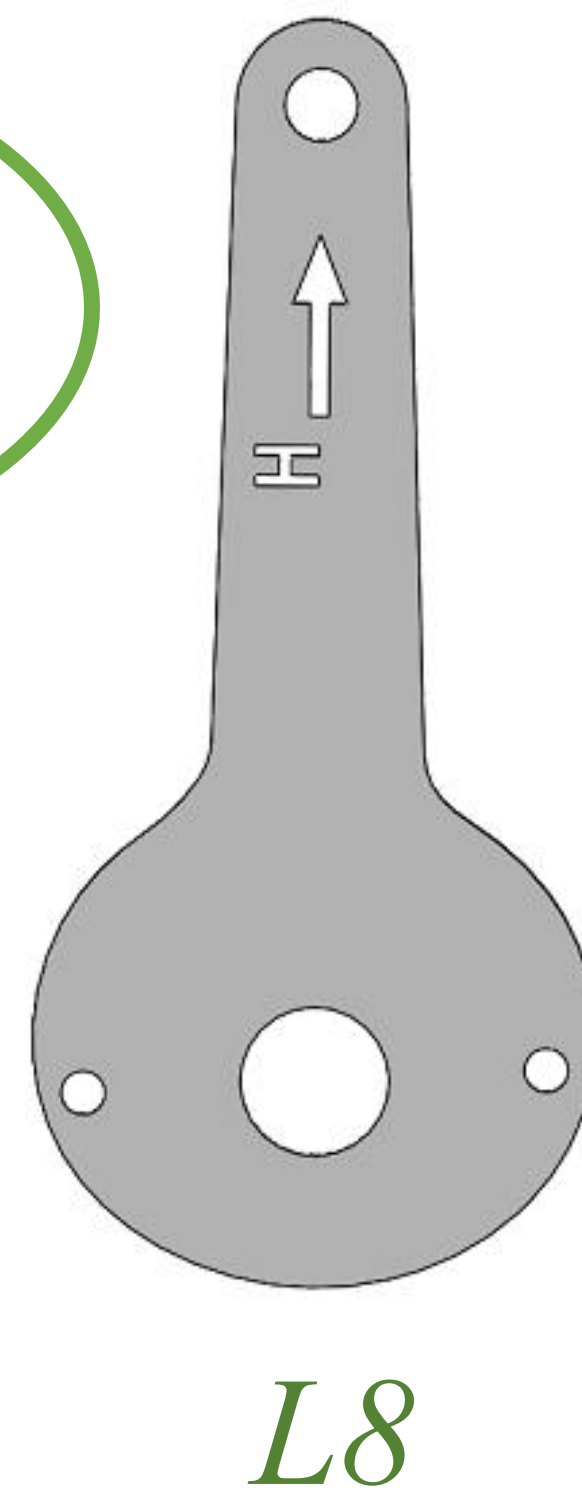
B1

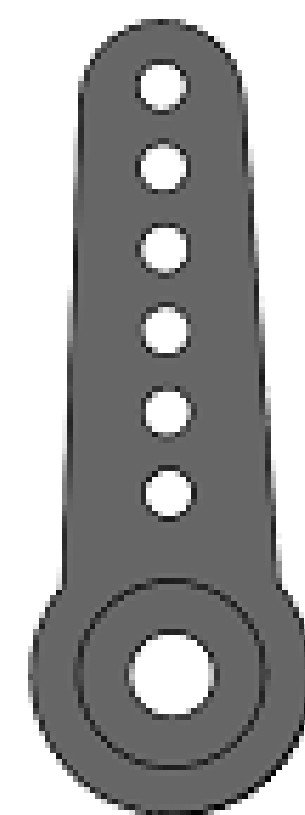
5



پس از جا زدن
قطعات دو پیچی
که در مرحله قبل
سفت نکرده بودید
را محکم کنید

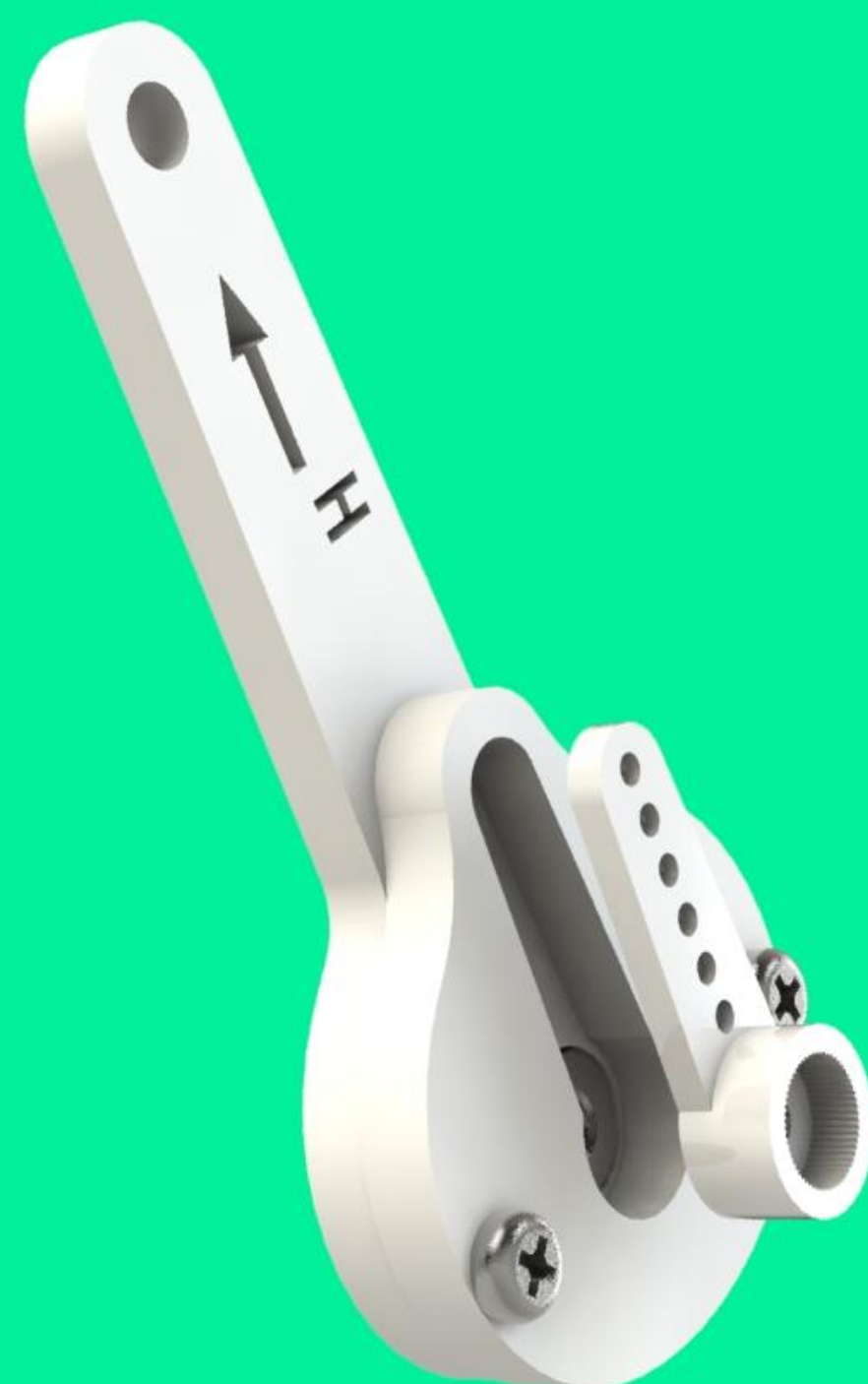


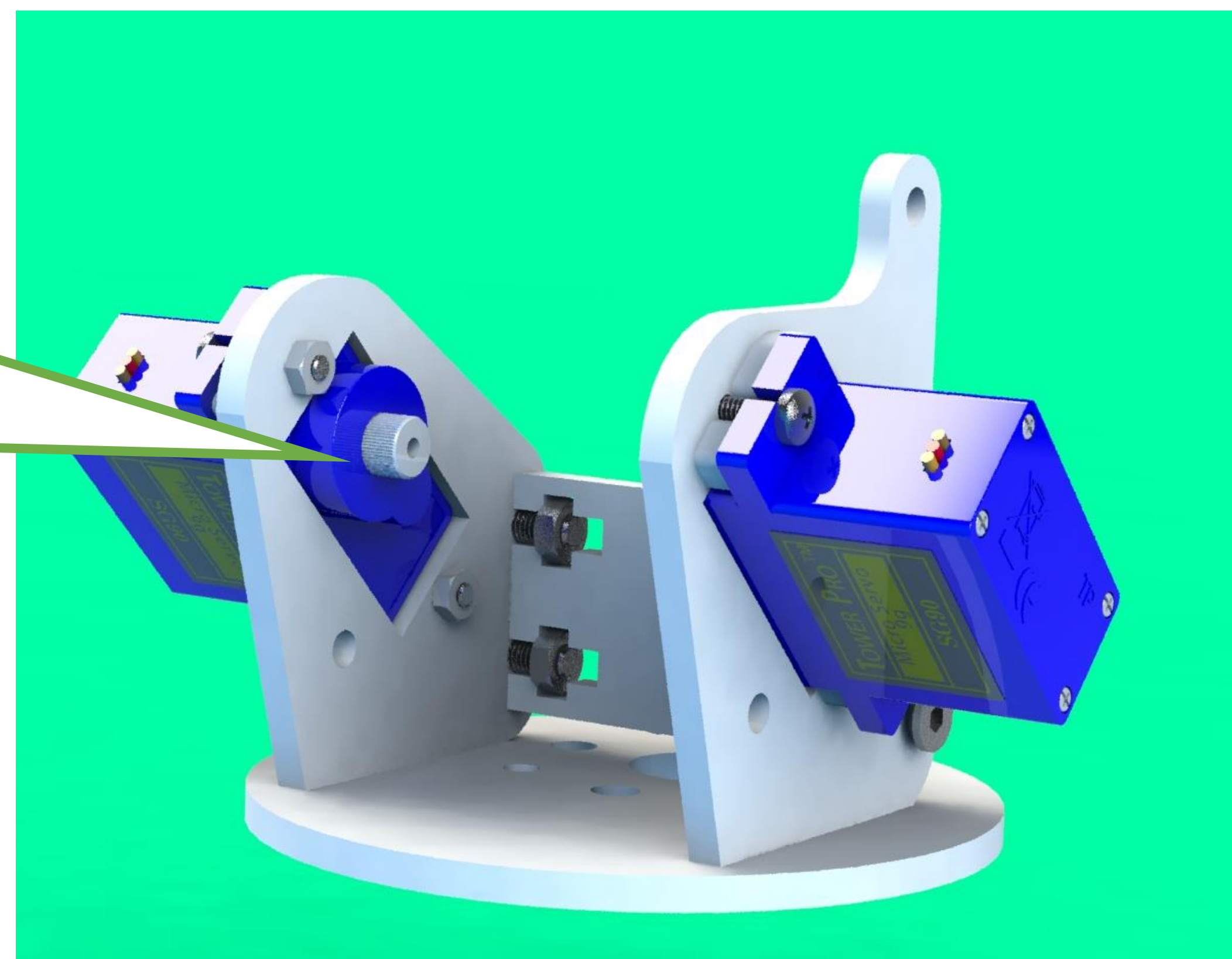




Horn

صفحه چسبندگی بر روی
هورن (**Horn**) موتور
چسبانده شده است. پوسته
کاغذی روی آن را جدا کنید
و هورن موتور را در محفره
تعبیه شده جا بزنید.





۱
حالا نوبت به
آن رسیده که
سروو موتور را
در زاویه صفر
قرار دهیم.

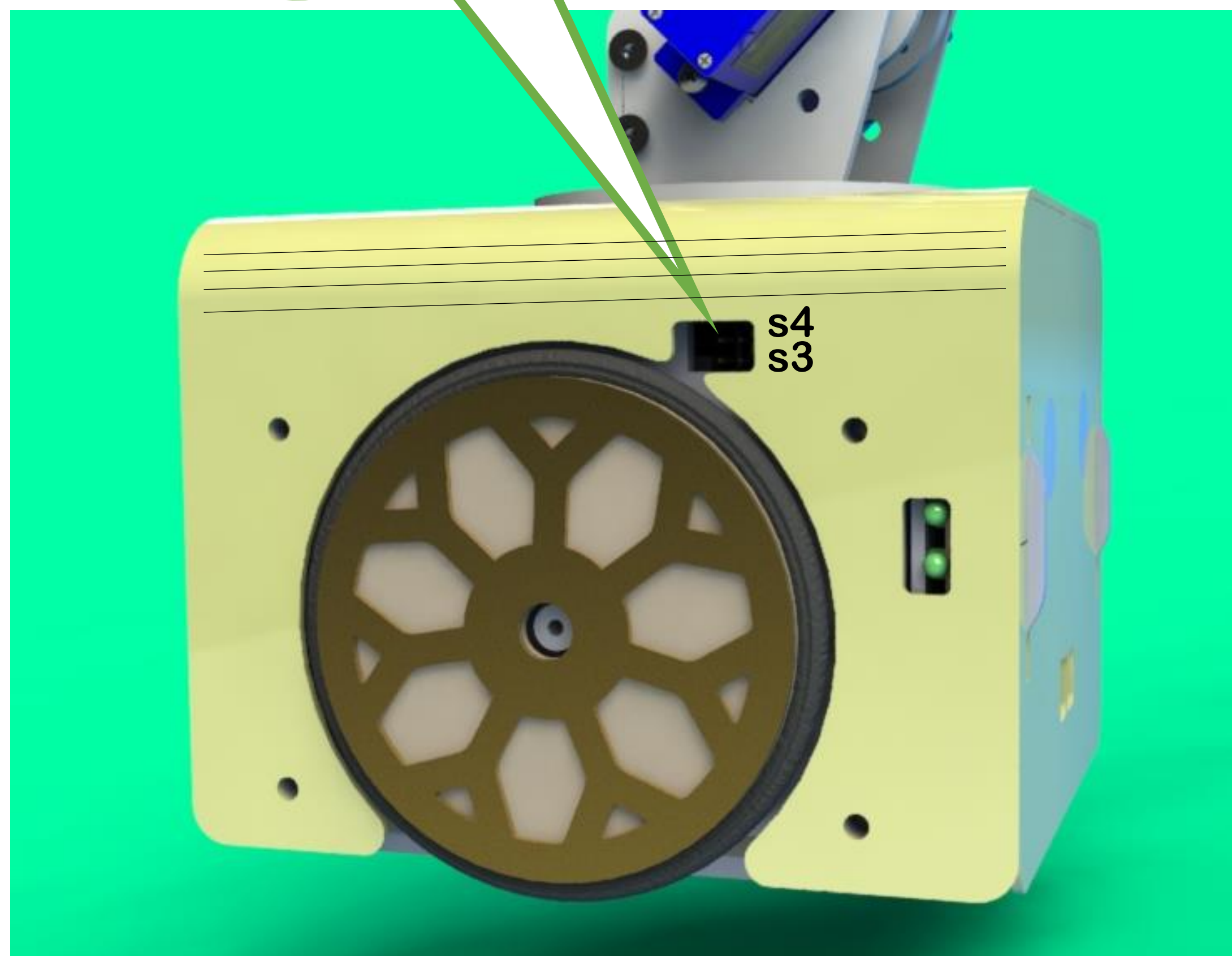
موتور را در
موقعیت نشان
داده شده در
پورت **s4** جا
بزنید

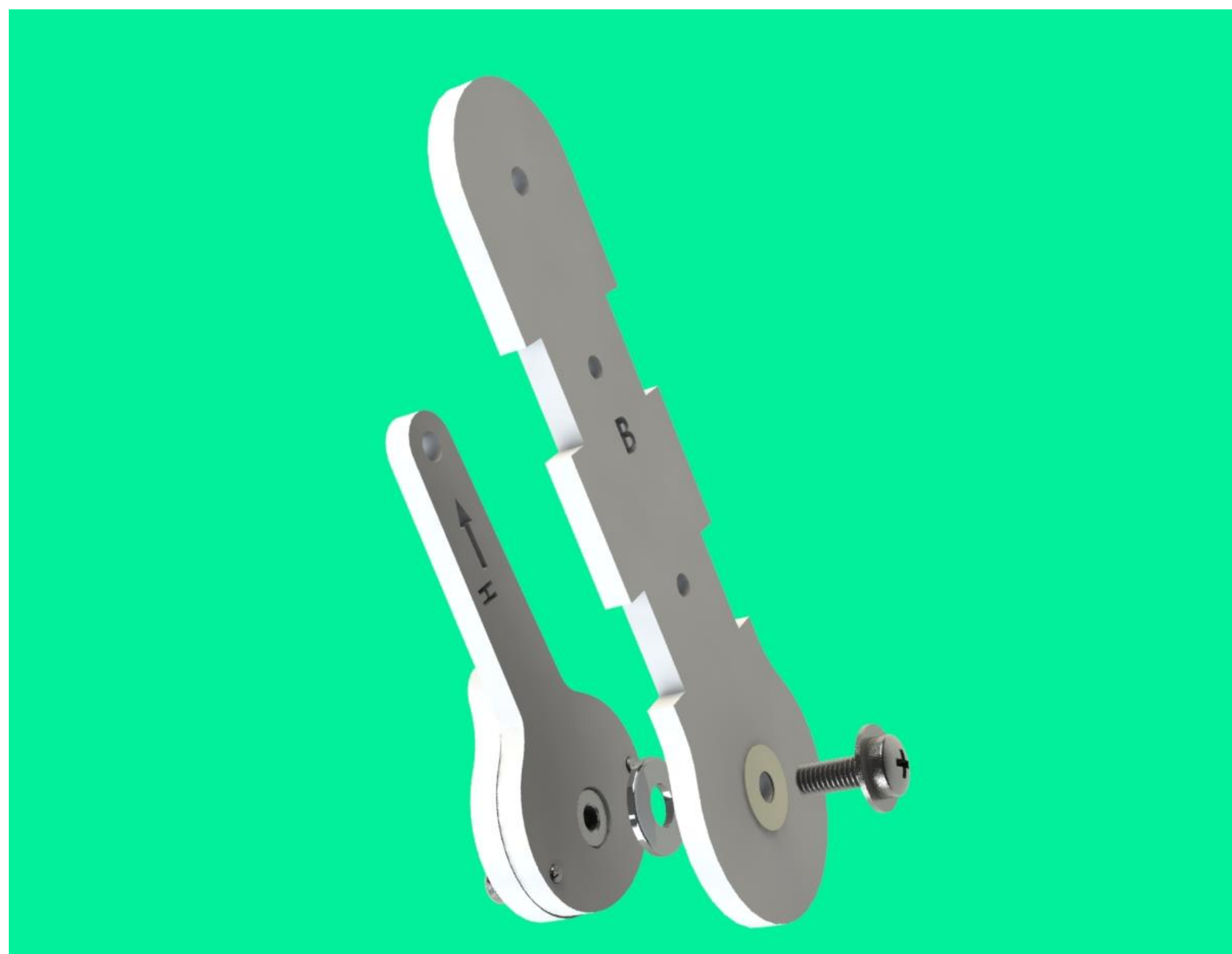
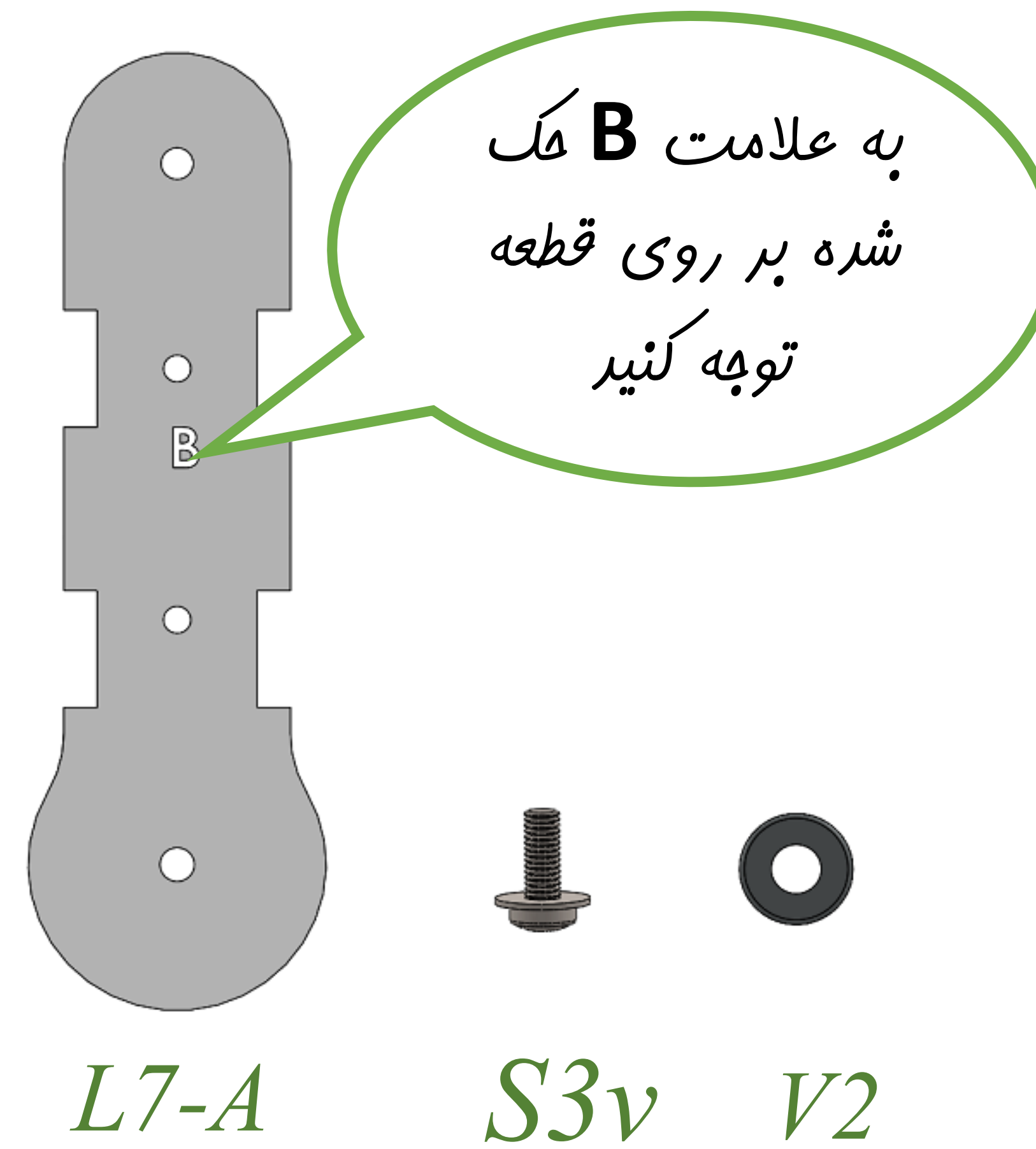


۲
وارد نرم افزار
PBlock شوید و
با کمک بلوک **Set**
servo موتور را به
موقعیت صفر ببرید

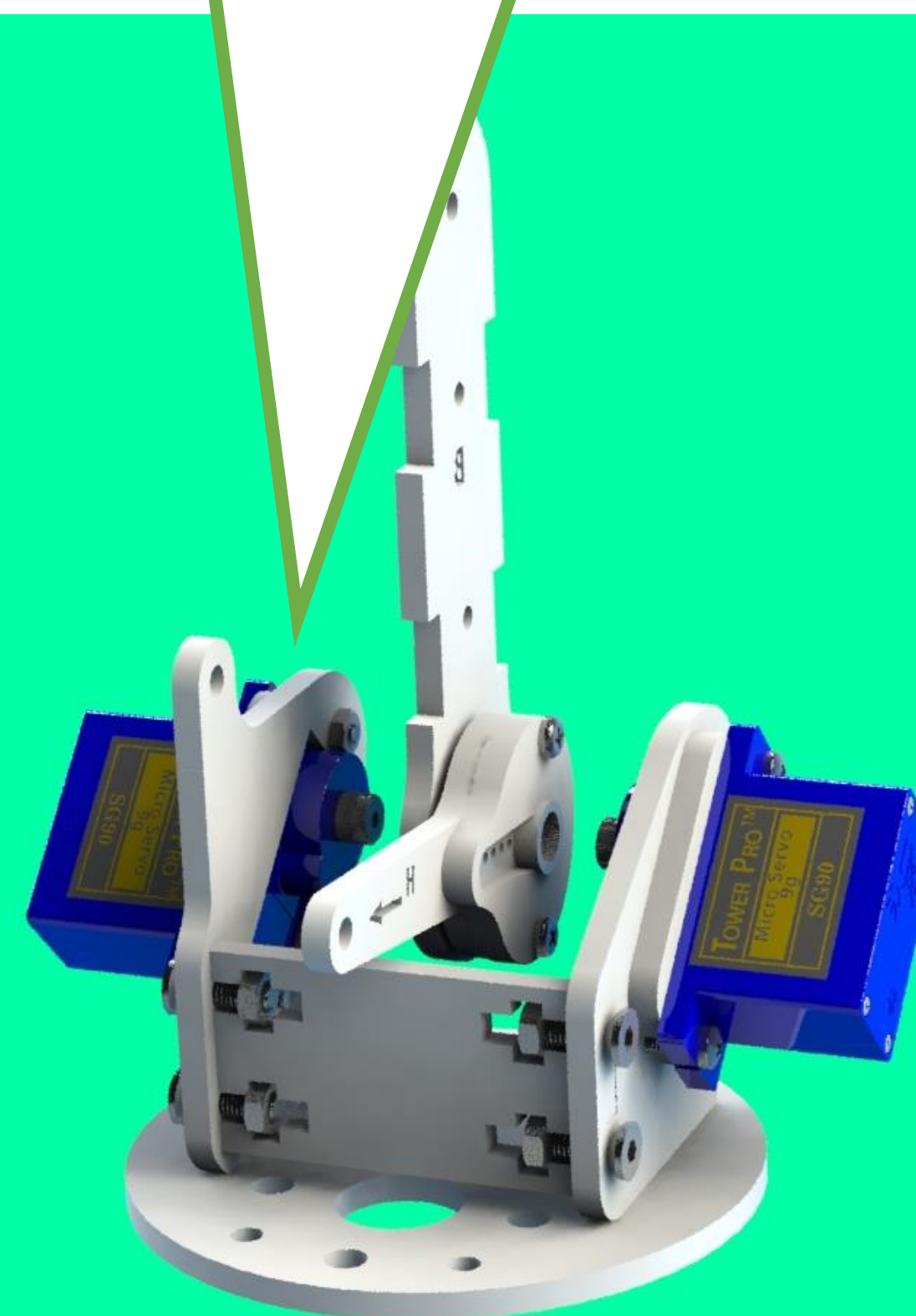
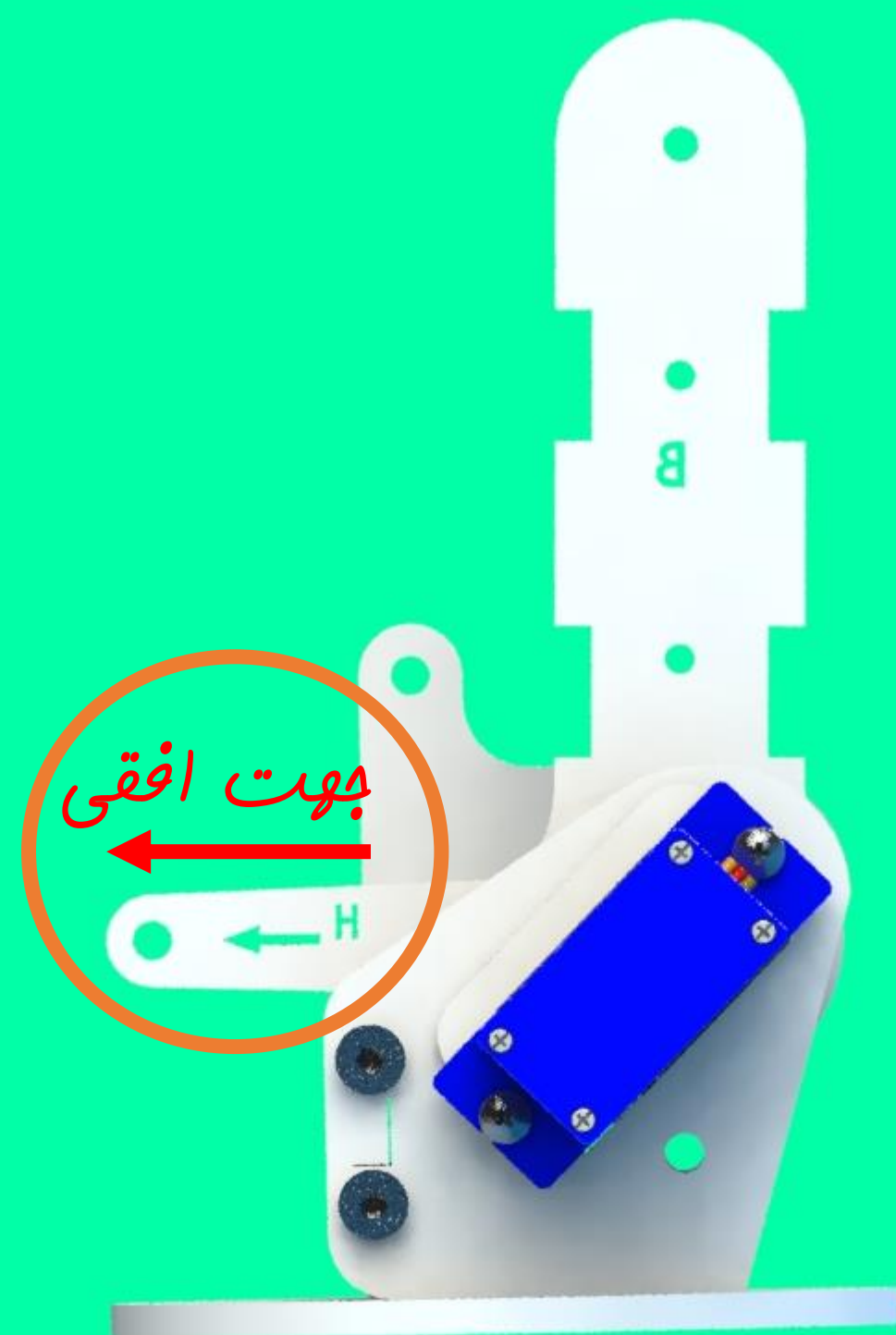
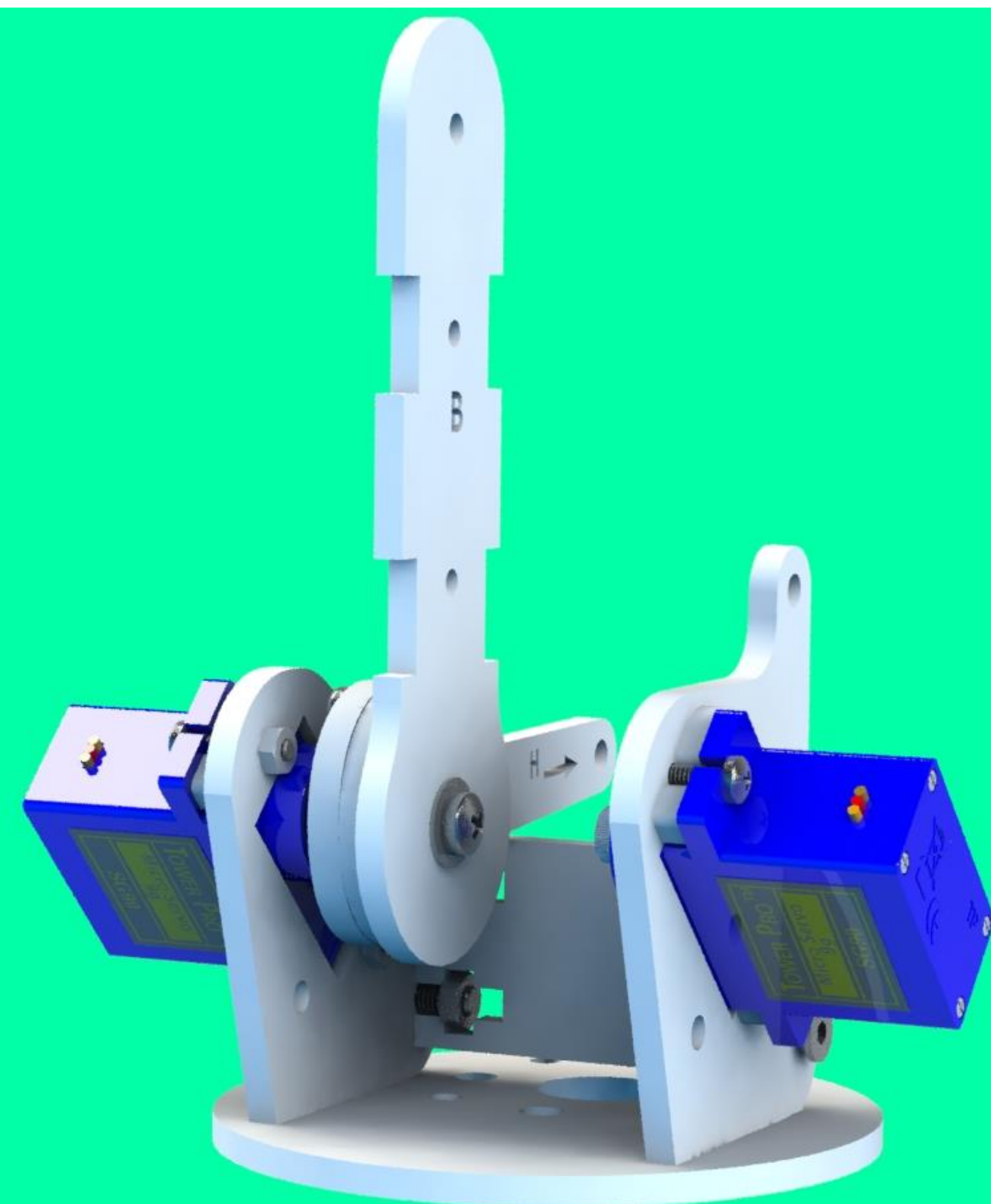


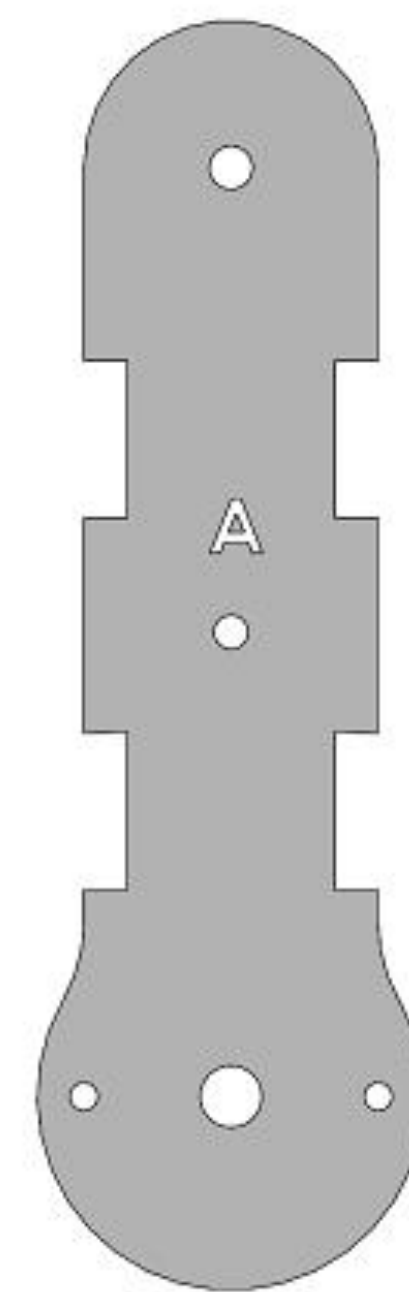
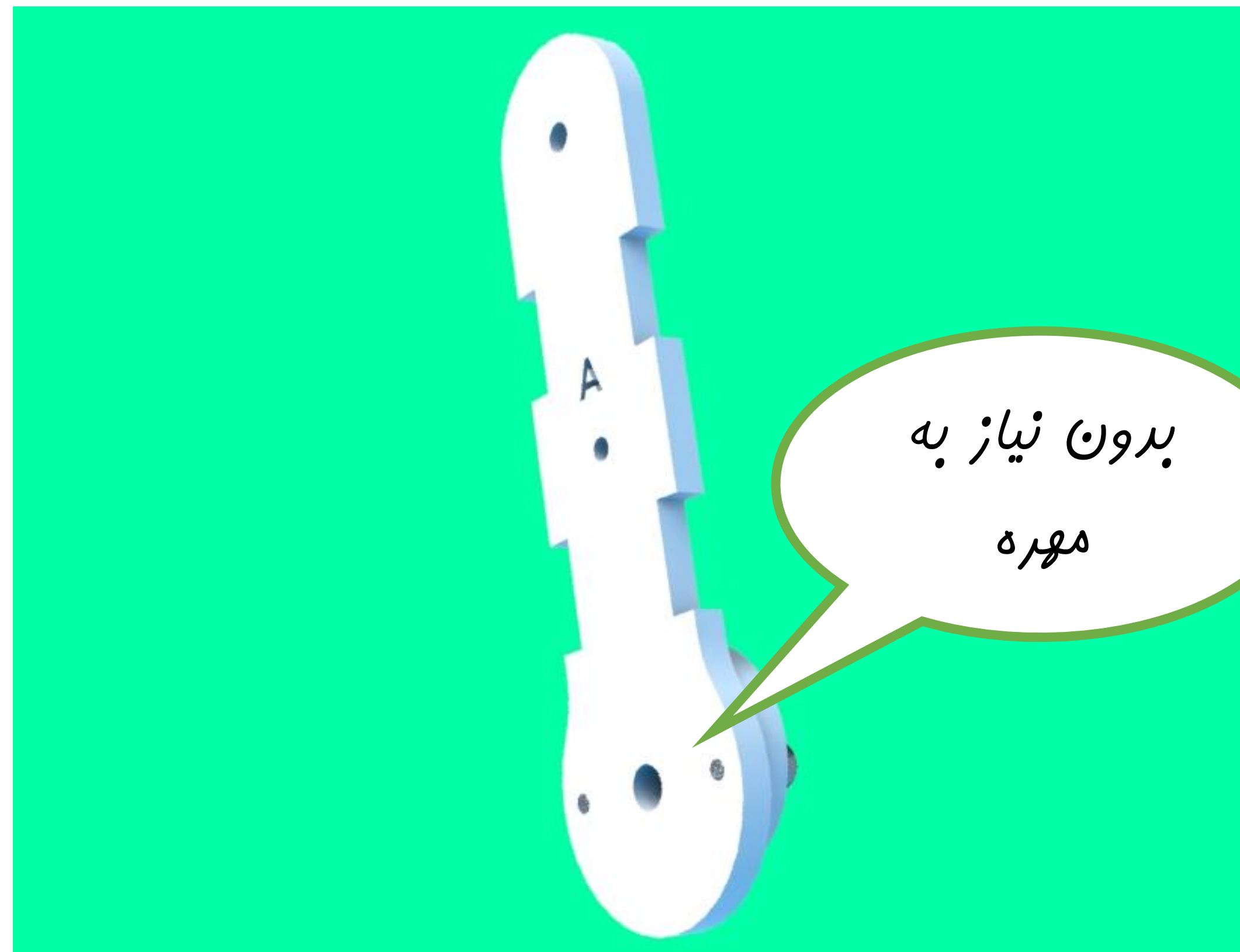
set servo **s4** to angle: 0 speed: 50



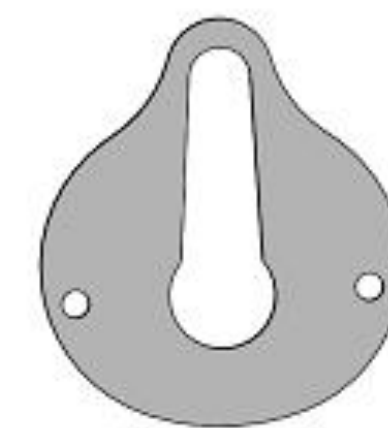


نکته مهم: نوبت به آن رسیده که آنپه در مرحله ۷ سافته ایم، را بر روی موتور مونتاژ کنیم. دقت کنید که در حین باز کردن قطعات فلش H کاملاً افقی باشد. بعد از باز کردن هورن در موقعیت درست آن، پرفش موتور و حرکت دادن قطعات متصل به آن اشکالی نخواهد داشت 😊





L7-A



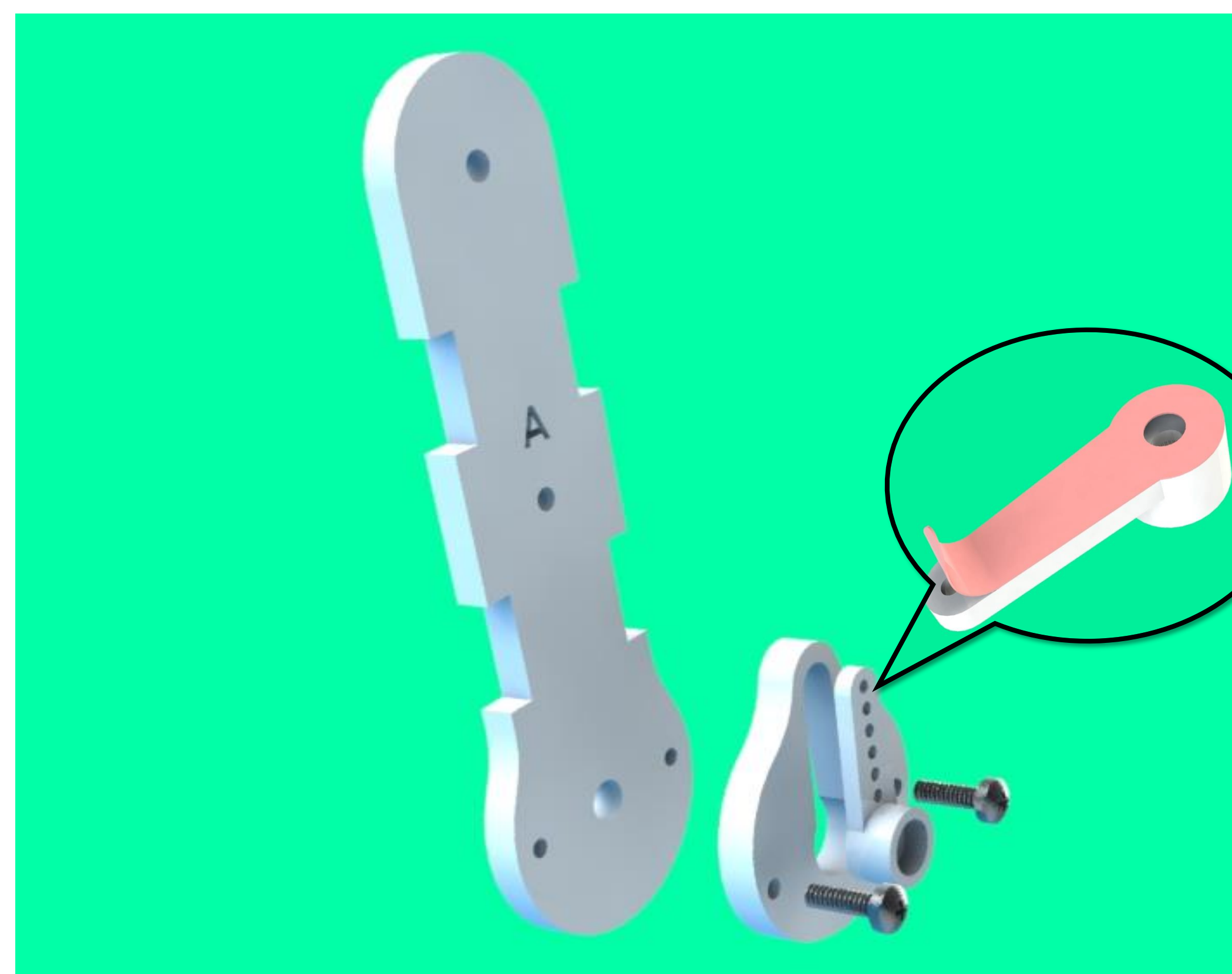
L9



Horn

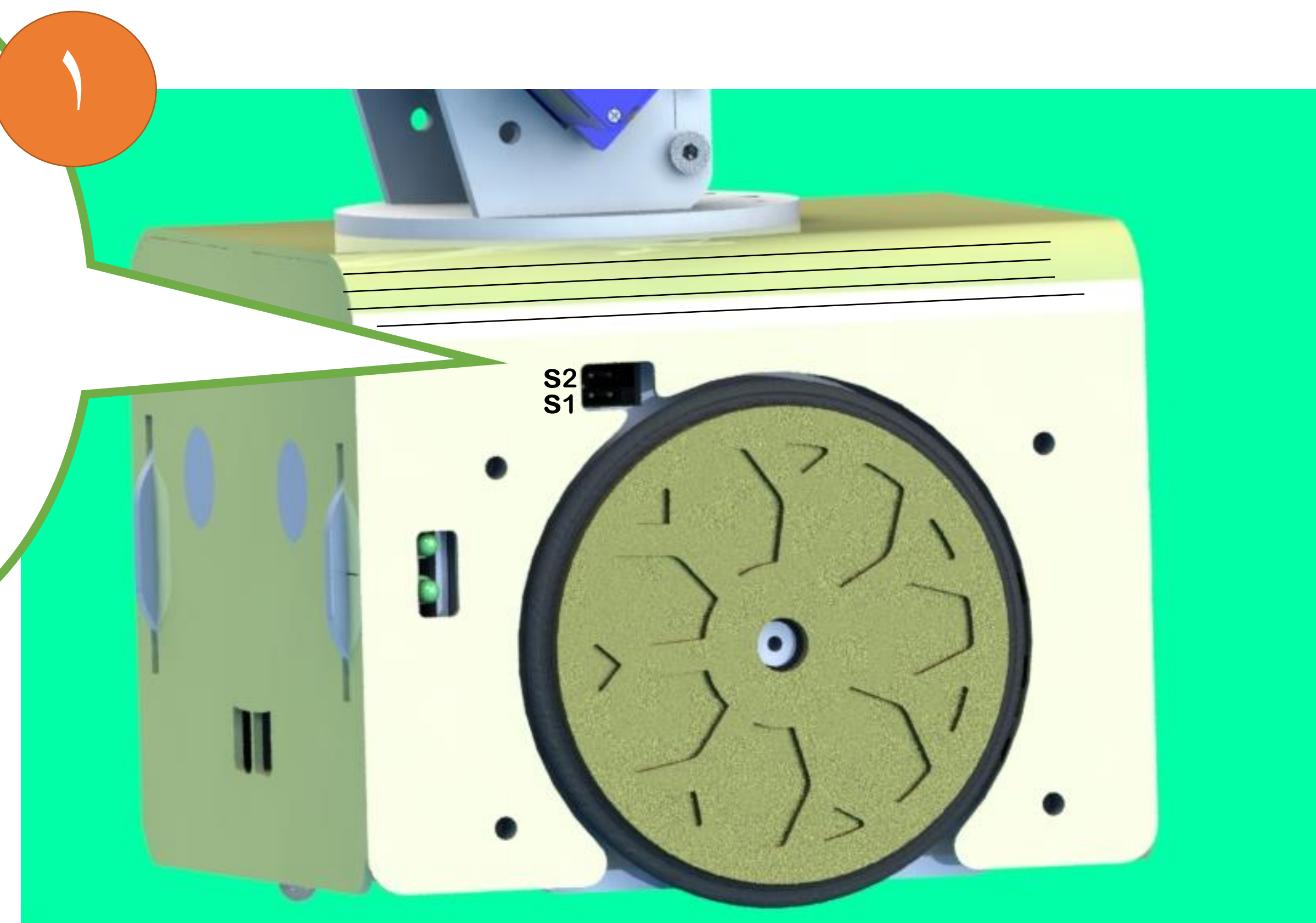


s8



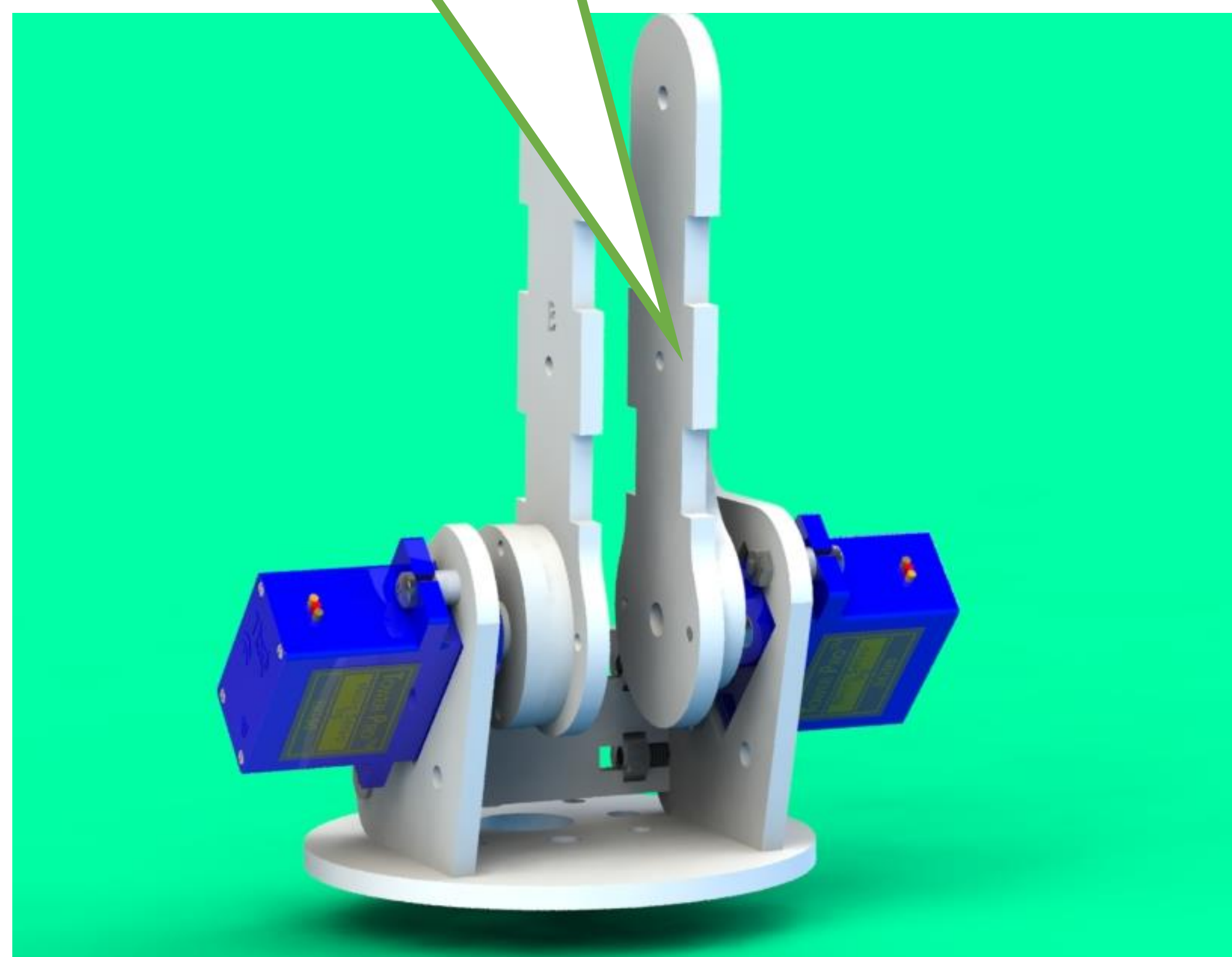
1

1



۱
موتور را در
موقعیت نشان
داده شده در
پورت **S2** جا
بزنید

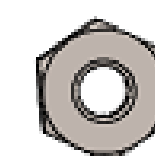
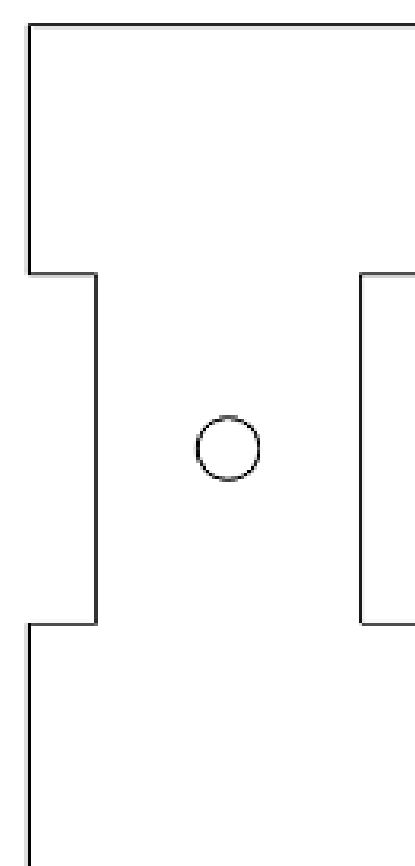
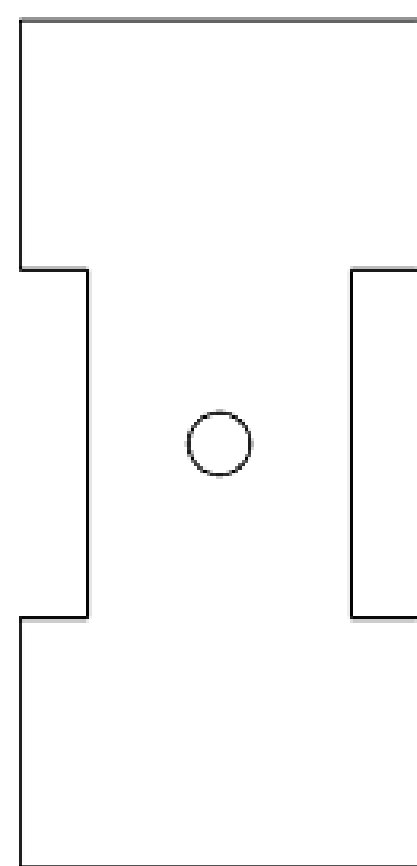
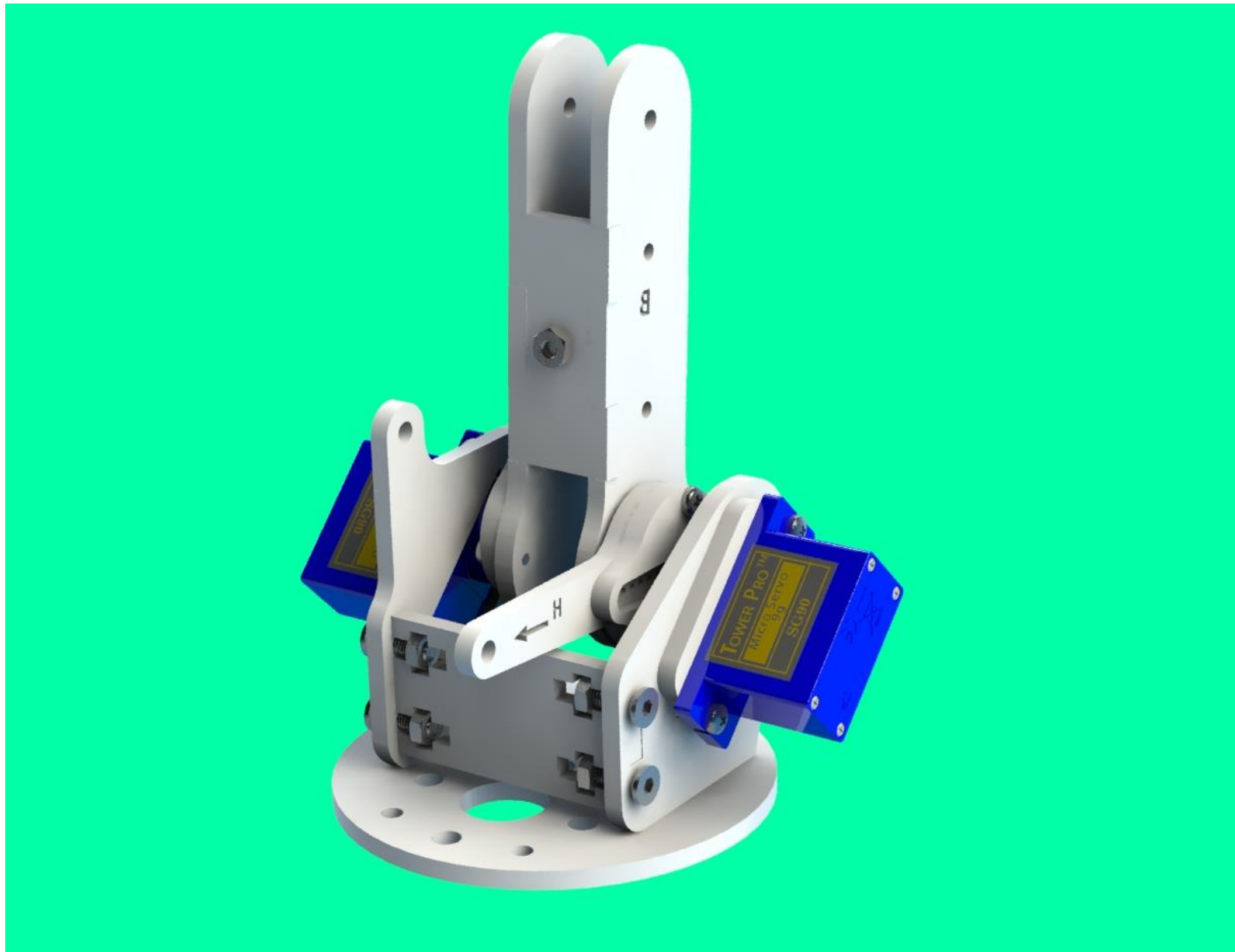
۳
پس از اطمینان از
قرارگیری موتور در
موقعیت ۱۵۰ درجه، هورن
موتور را به گونه ایی جا
بزنید که قطعه **L7-A** به
شکل کاملاً عمودی قرار
گیرد.



۲
وارد نرم افزار
PBlock شوید و
با کمک بلوک **Set**
servo موتور را به
موقعیت **150**
ببرید



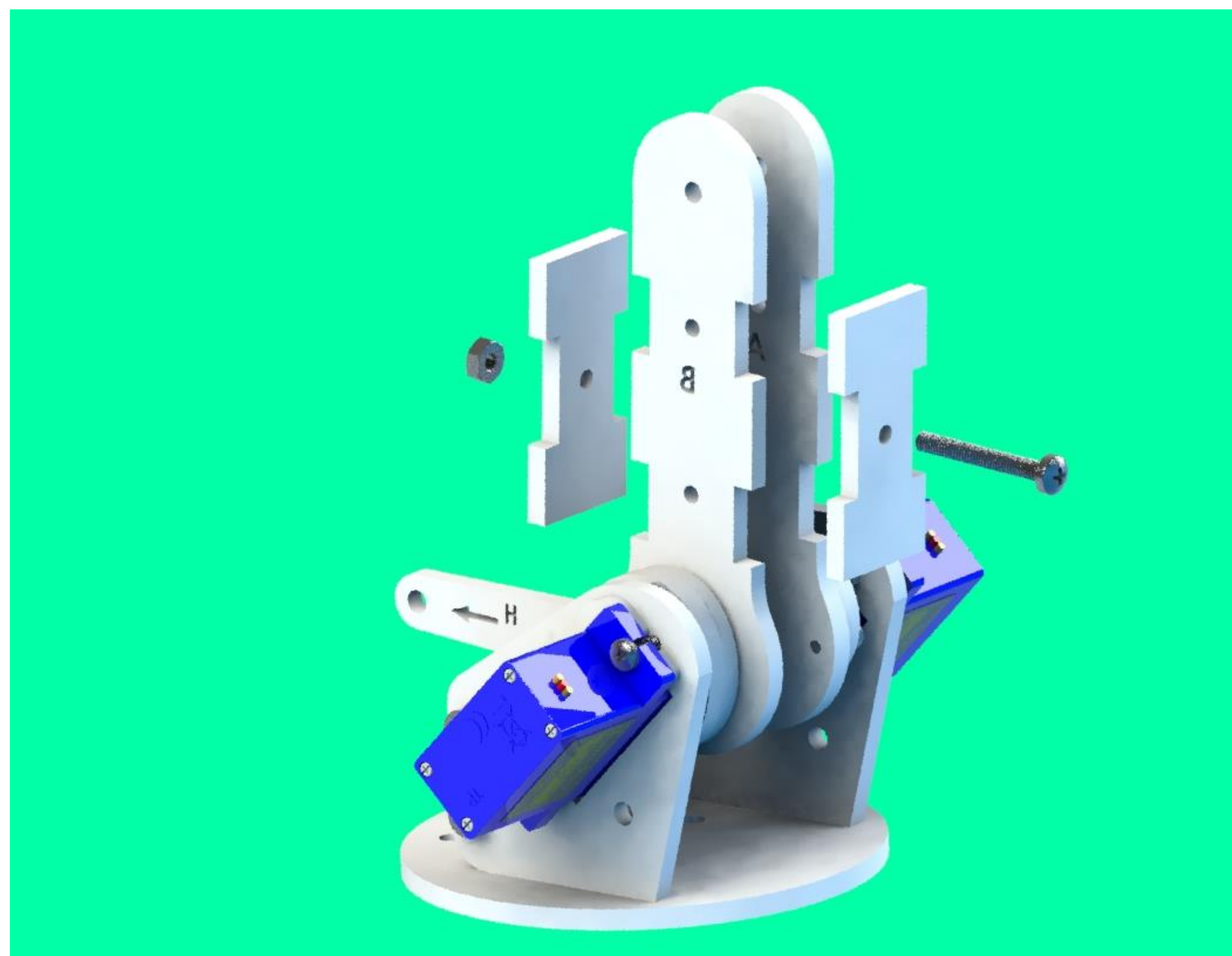
set servo **s2** to angle: **150** speed: **50**



B5

S5

N2



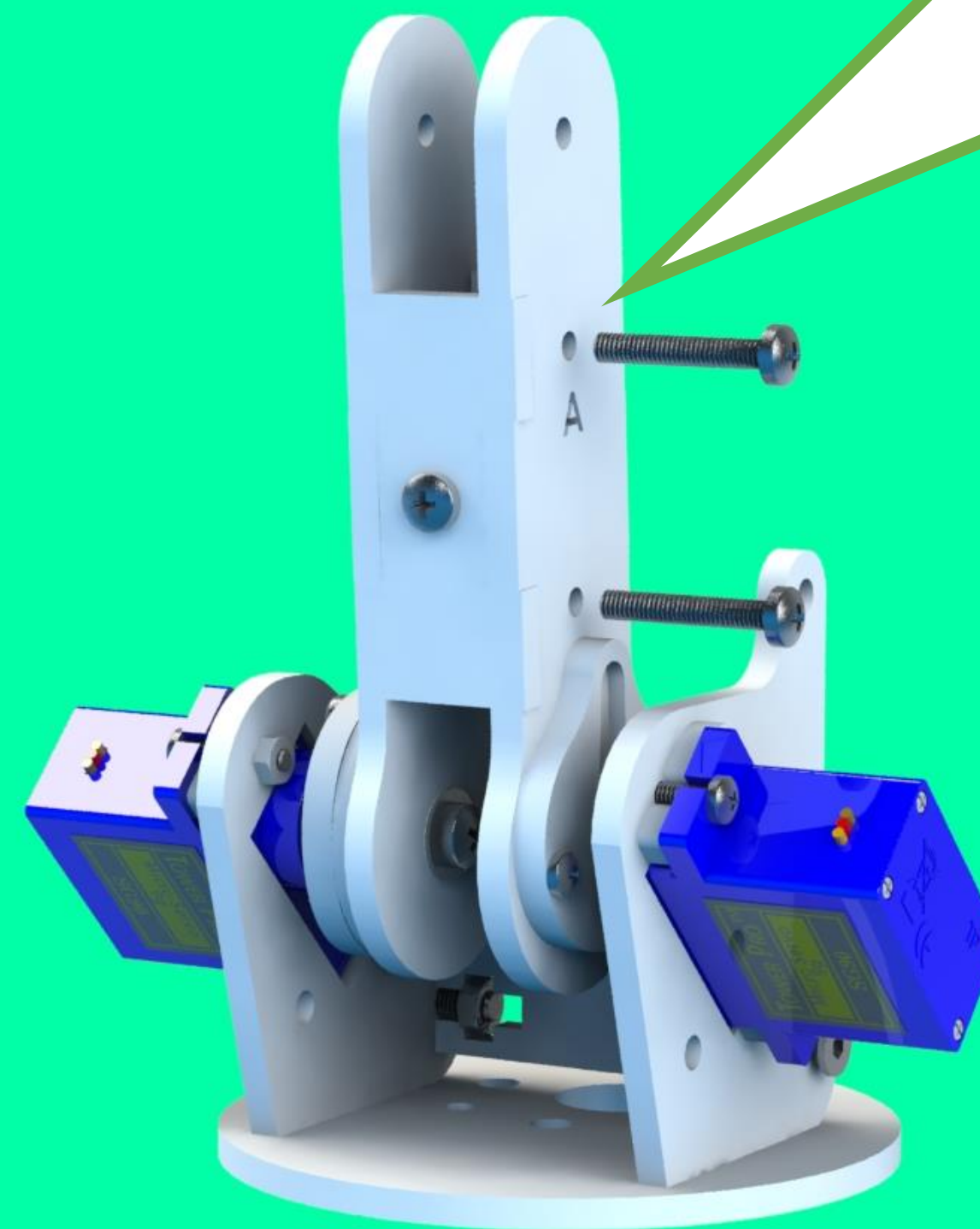
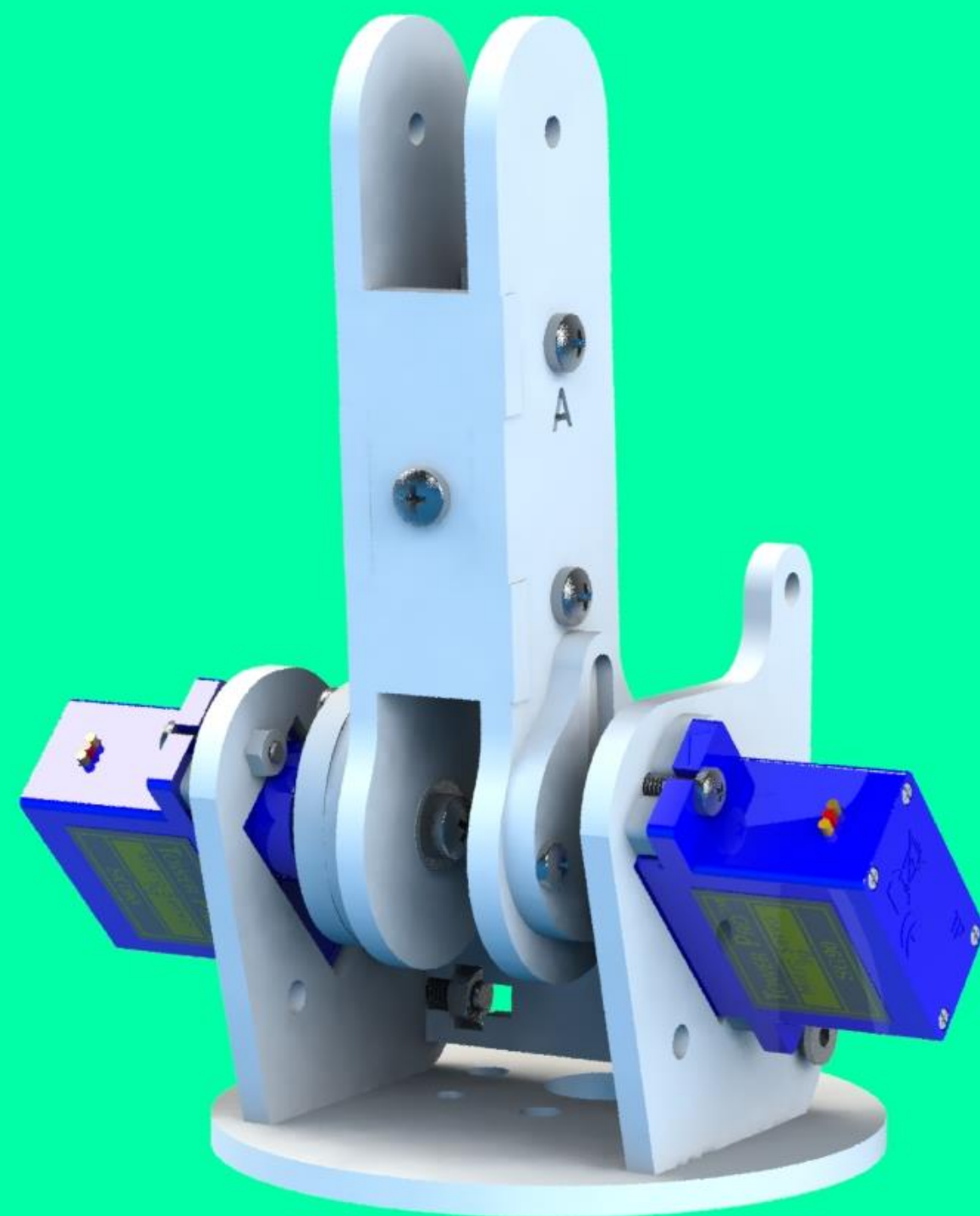
13

بدون نیاز به
مهره

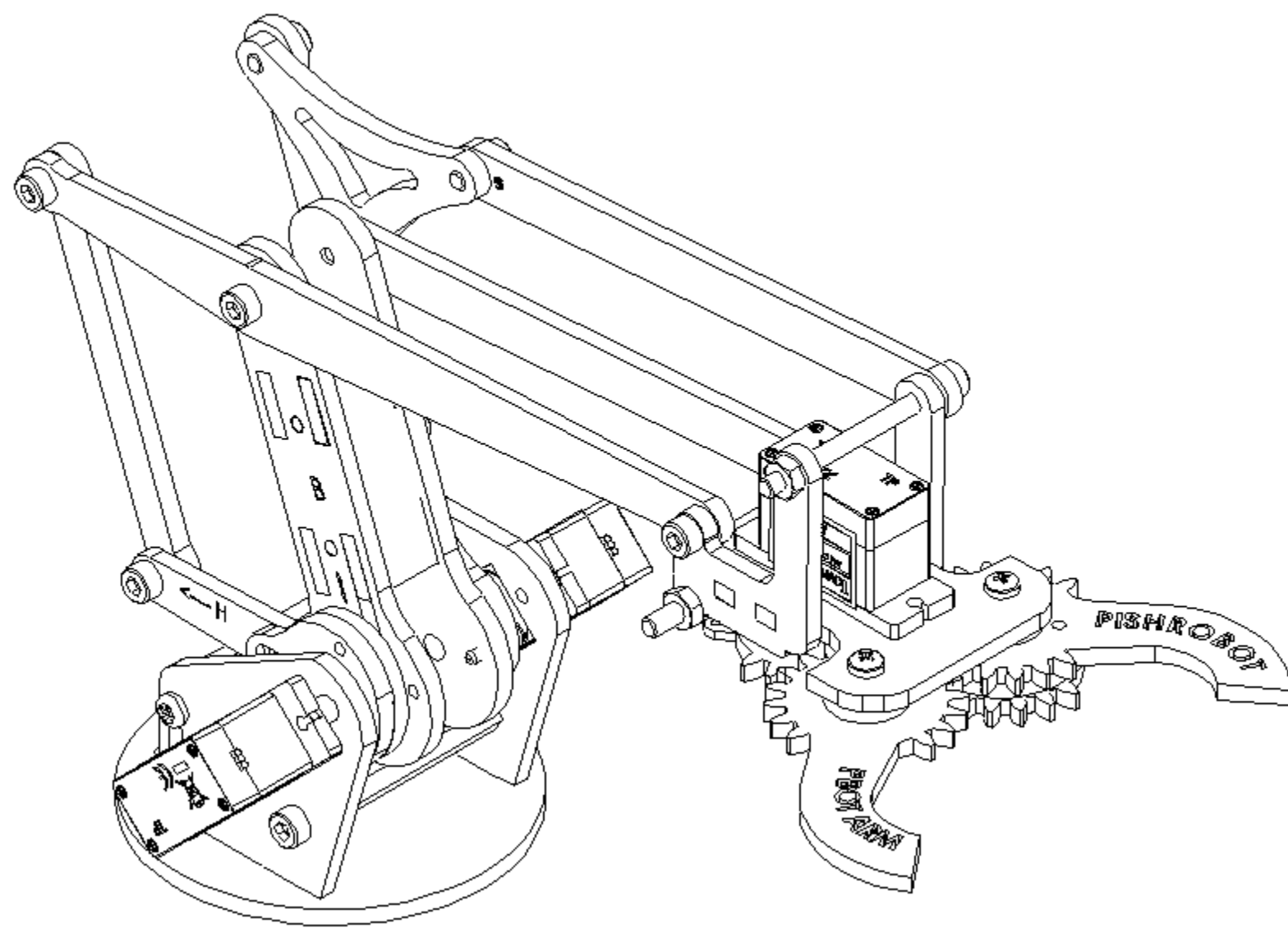


S5

دقت کنید که
پیچ را حتما از
صفحه
L7-A وارد
کنید.



14



نکات بسیار مهم:

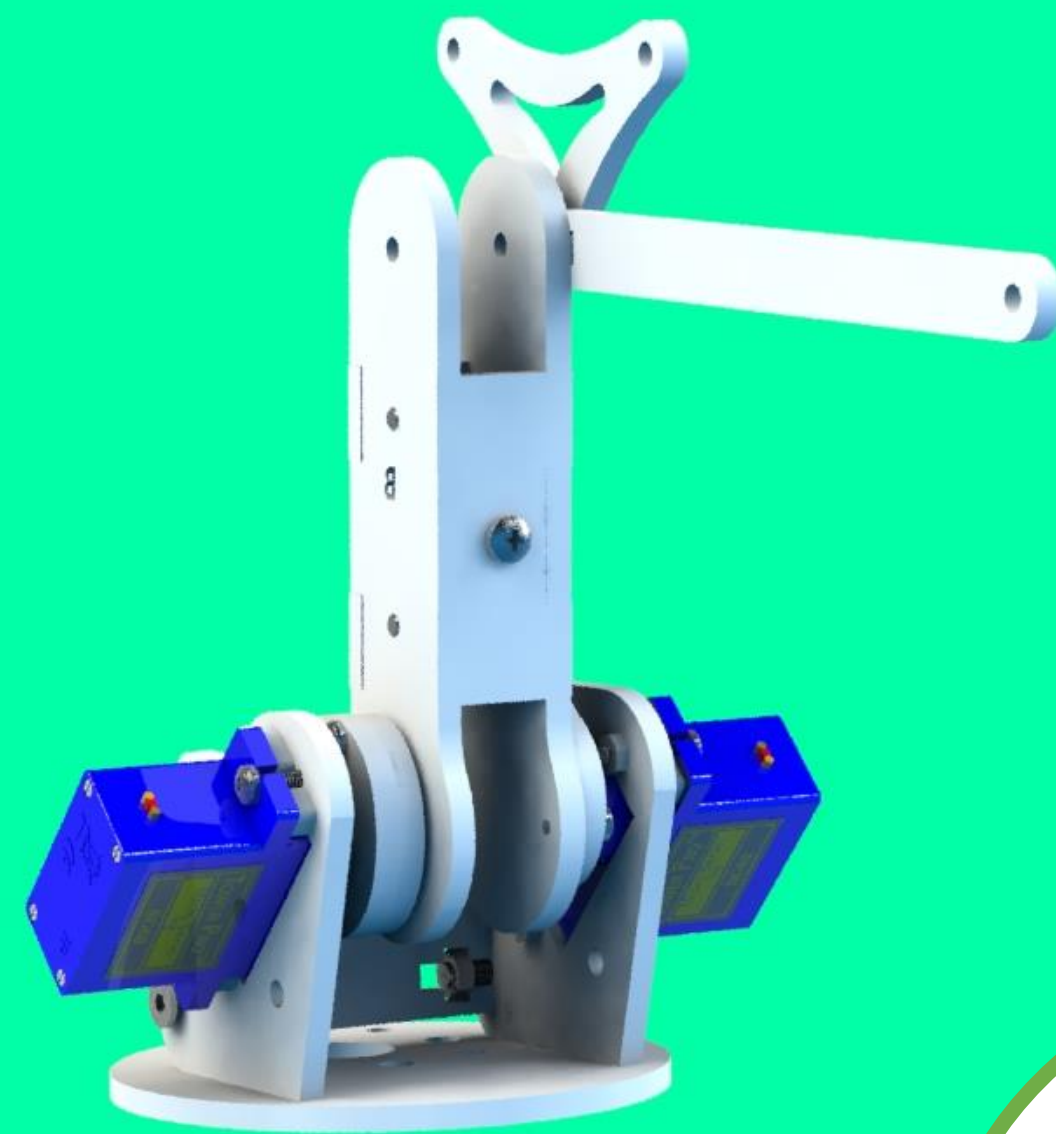
۱- در هیچیک از اتصالات مراحل ۱۵ تا ۲۰ نیاز به استفاده از مهره نیست.

۲- از سفت کردن بیش از حد پیچ ها در این مراحل بپرهیزید. قطعات باید به راحتی بر روی یکدیگر حرکت کنند.

۳- نحوه قرار گرفتن قطعات در کنار یکدیگر بسیار اهمیت دارد، به آنها توجه نمایید.

۴- از فشار آوردن بیش از حد به قطعات در حین مونتاژ بپرهیزید.

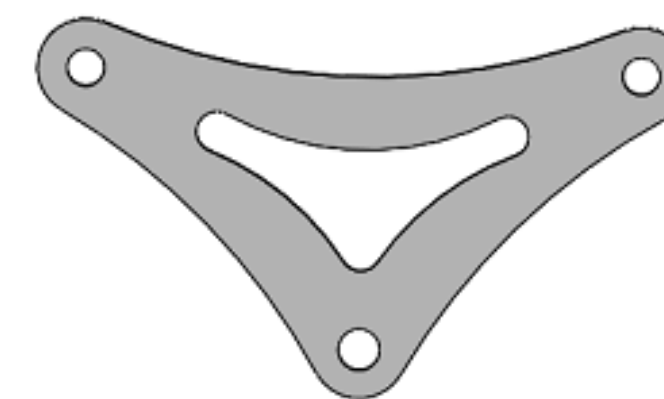




به محل قرارگیری
چک پوینت **D** توجه
نمایید



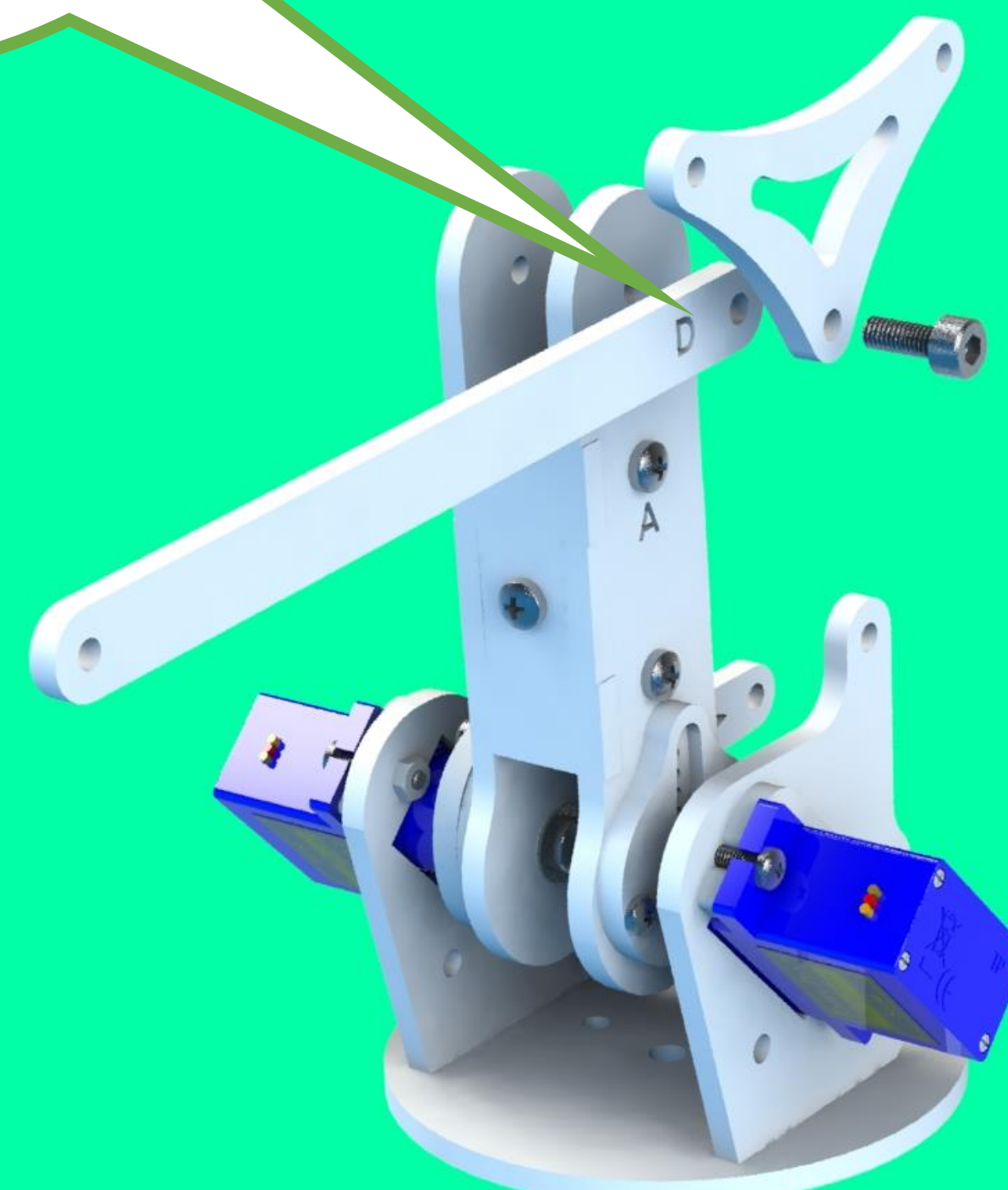
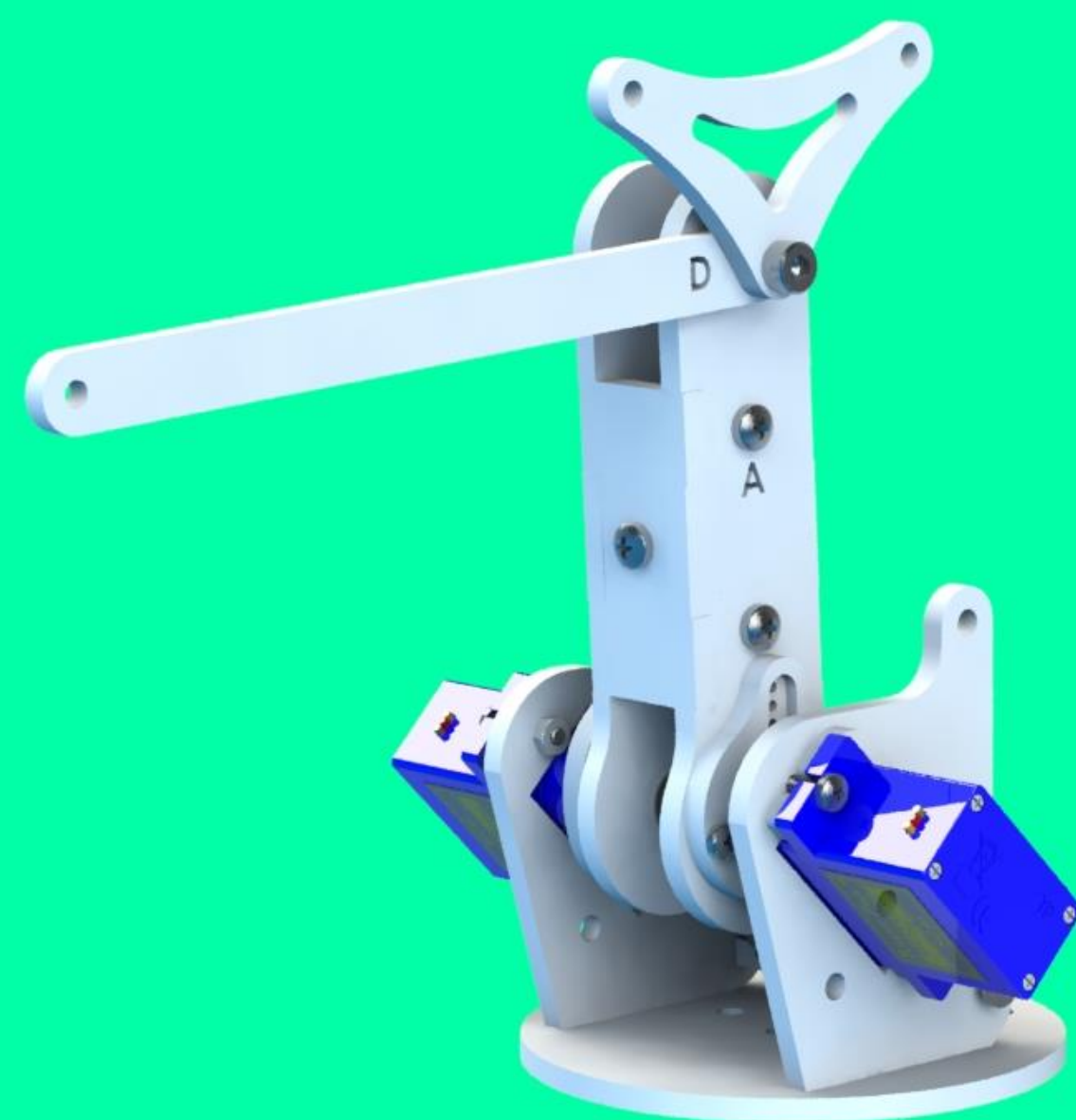
L3-D



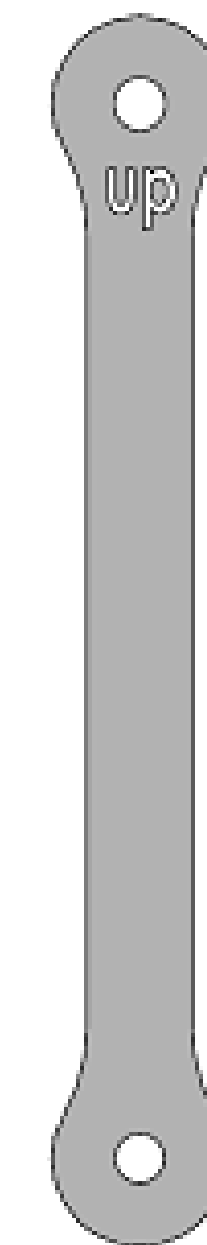
L1



S2



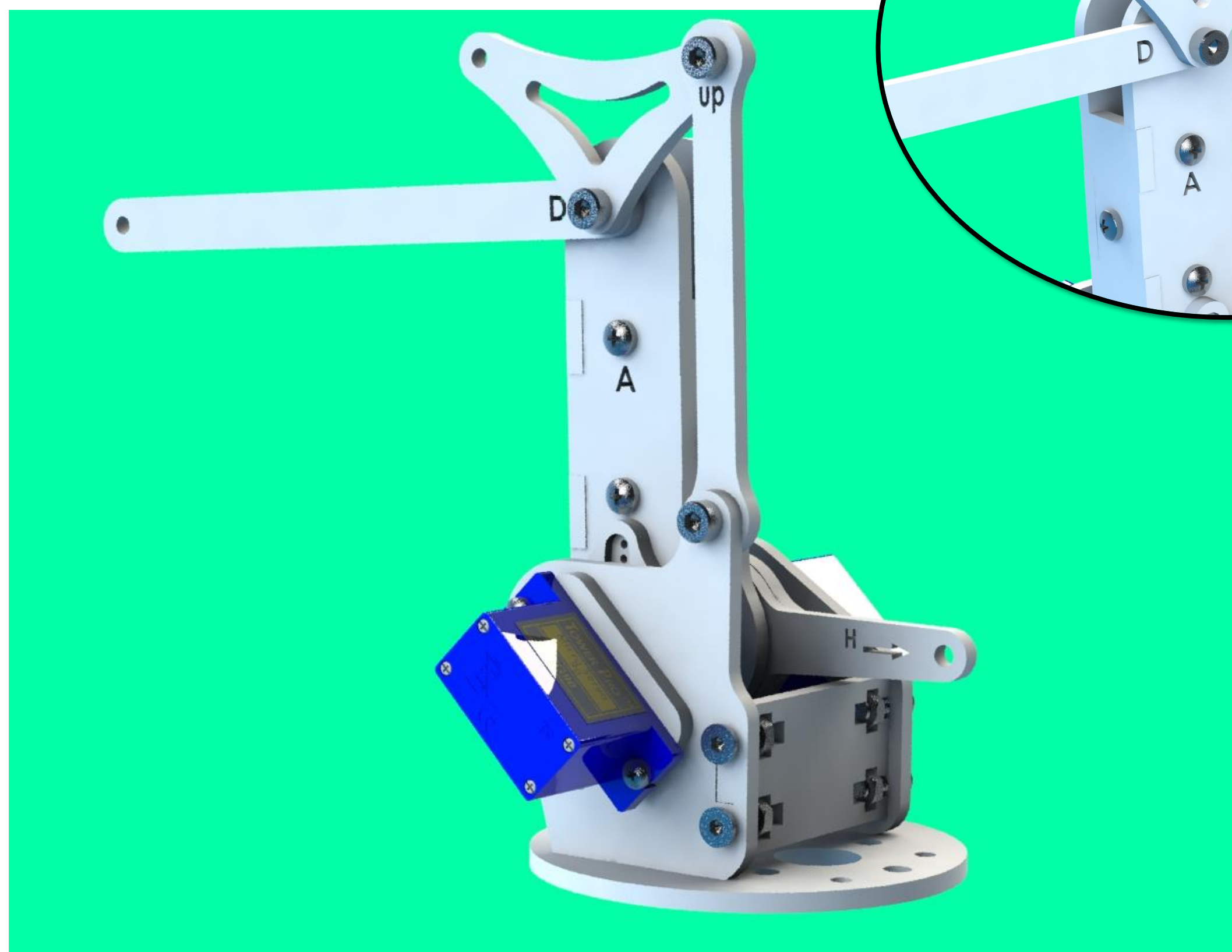
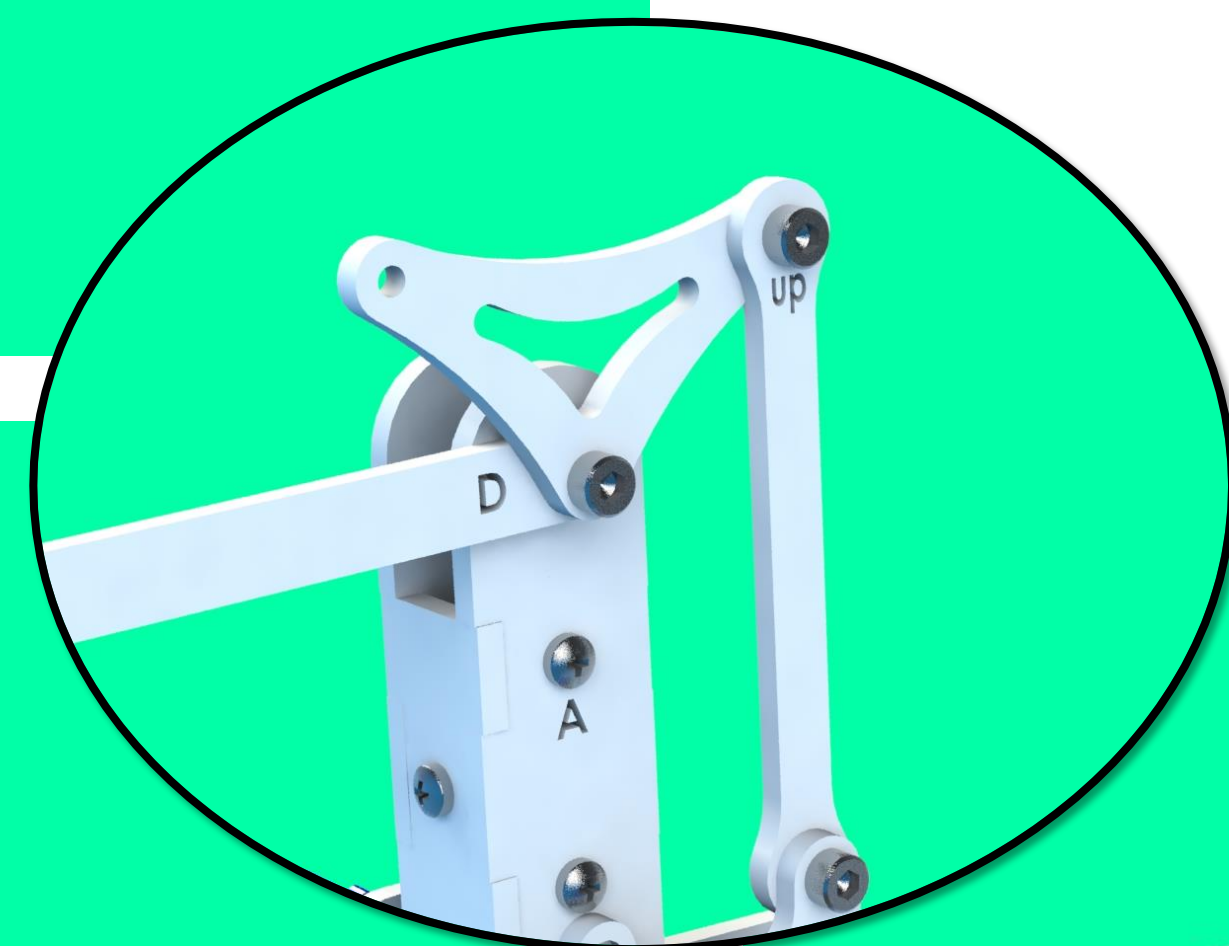
15



L4

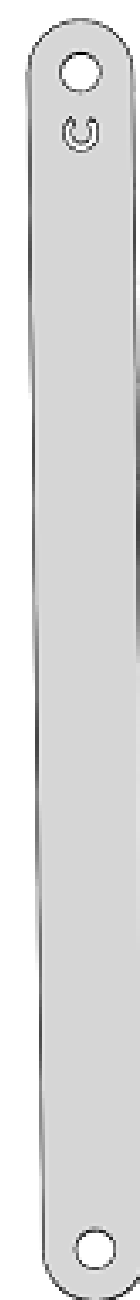
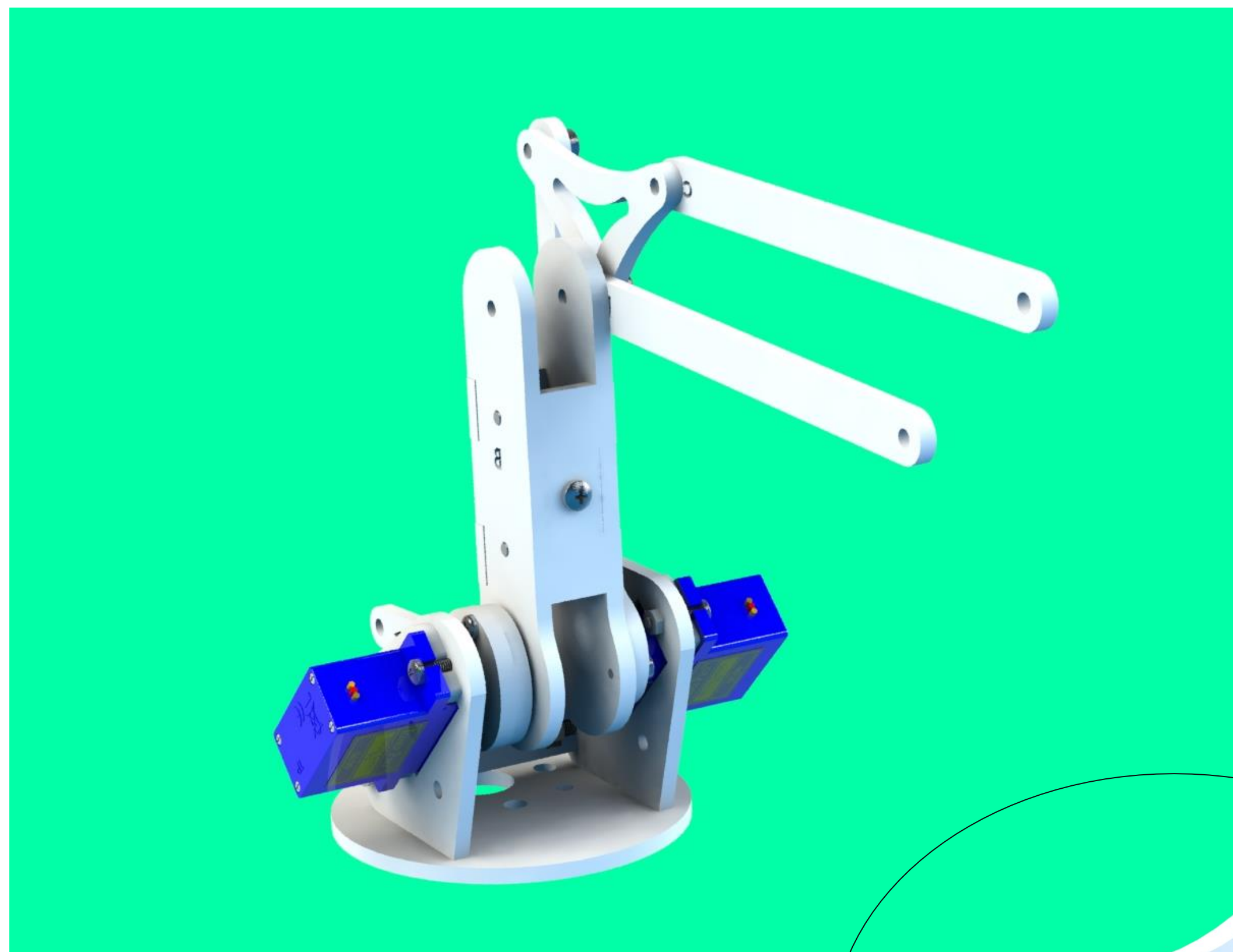


S3



دقت کنید که
چک پوینت **UP**
در بالا قرار گیرد

16

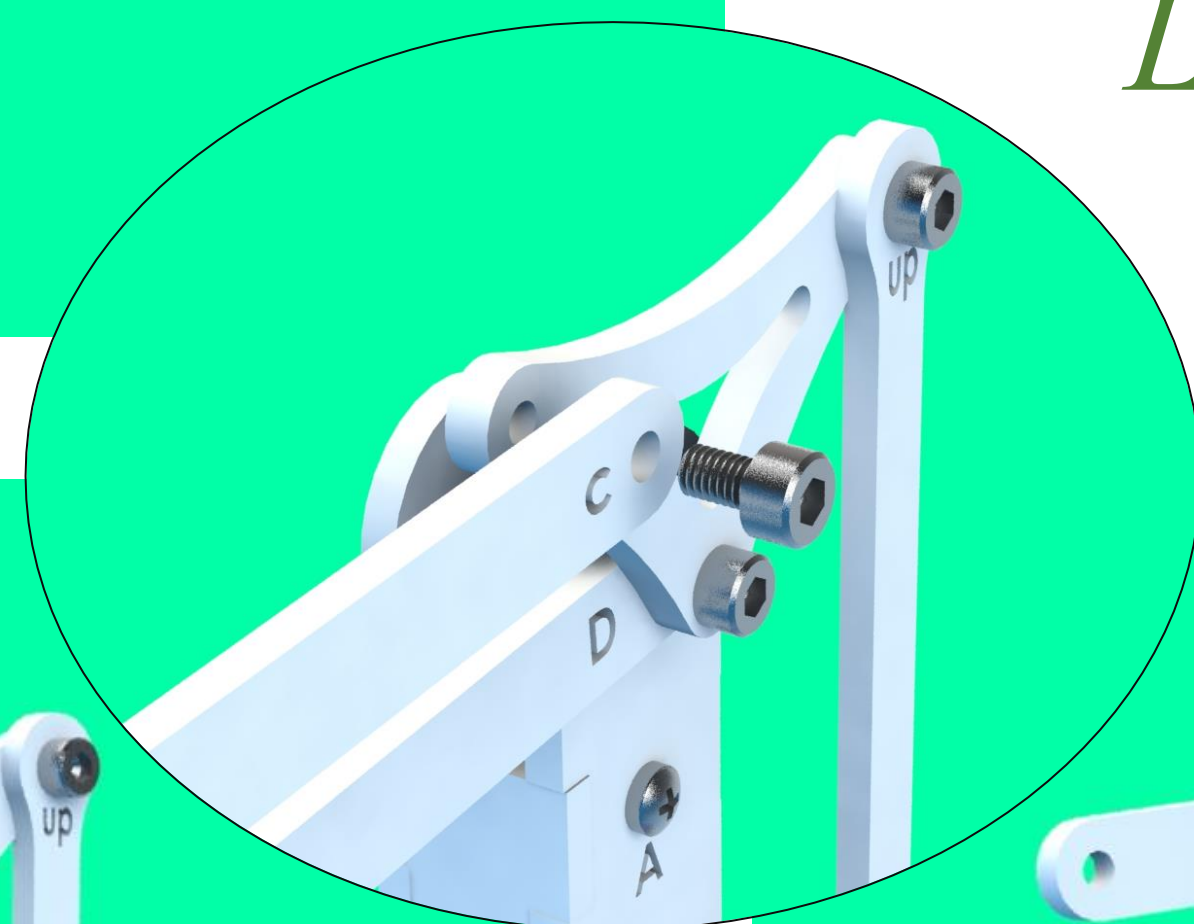


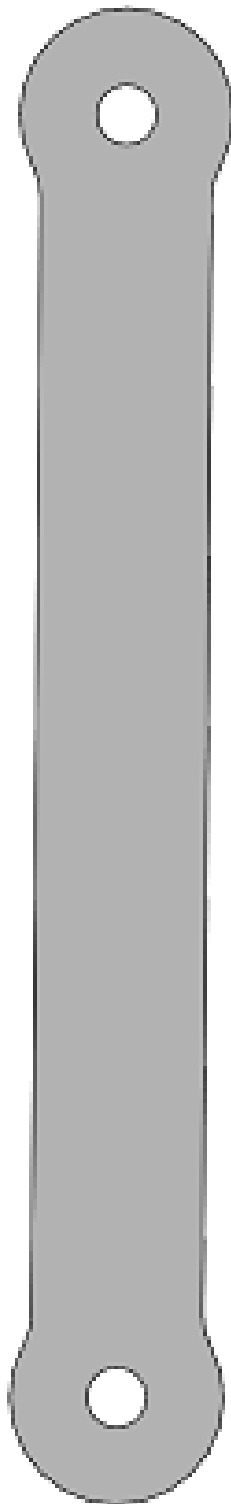
L3-C



S3

به محل
قرارگیری پک
پوینت C توجه
نمایید

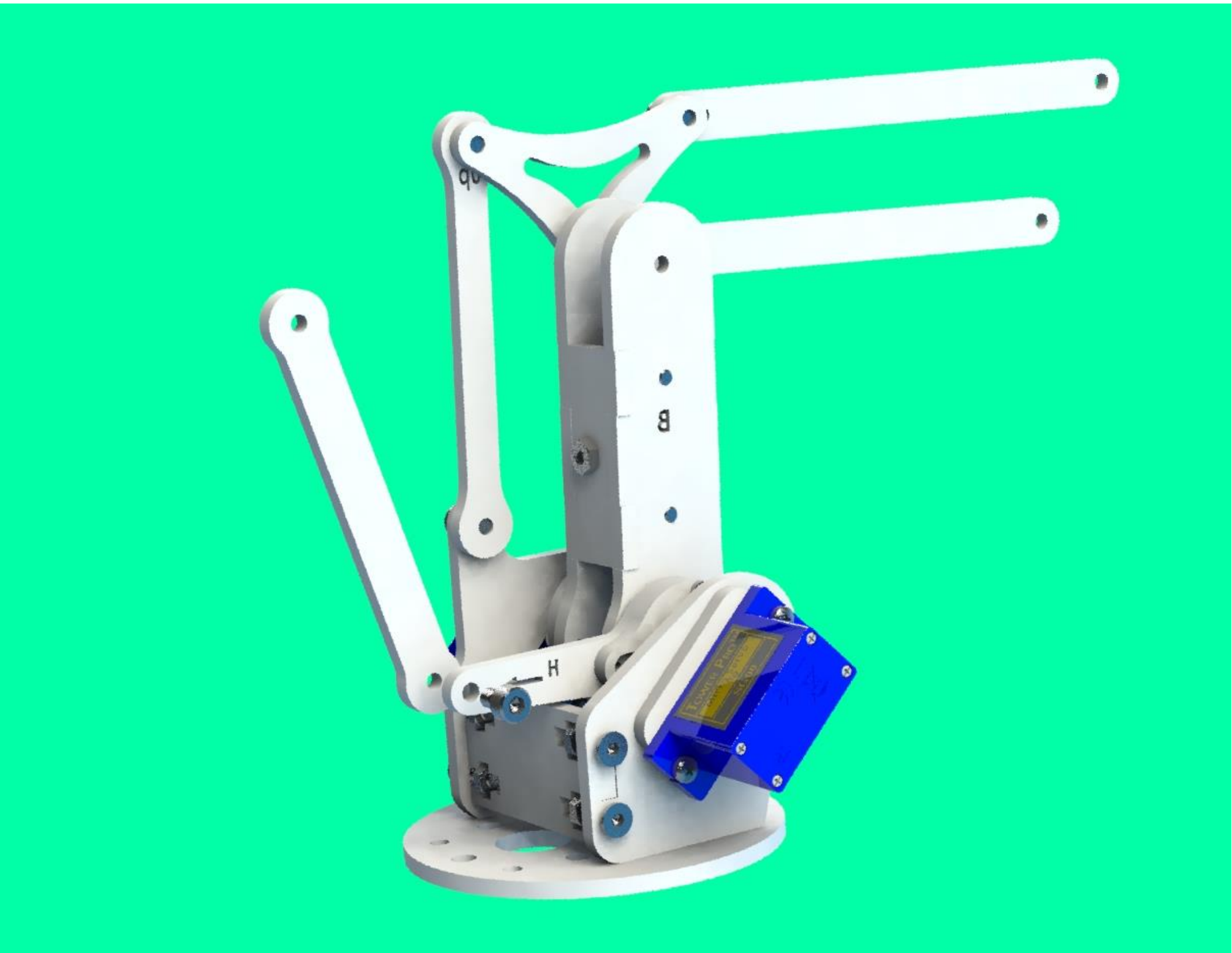
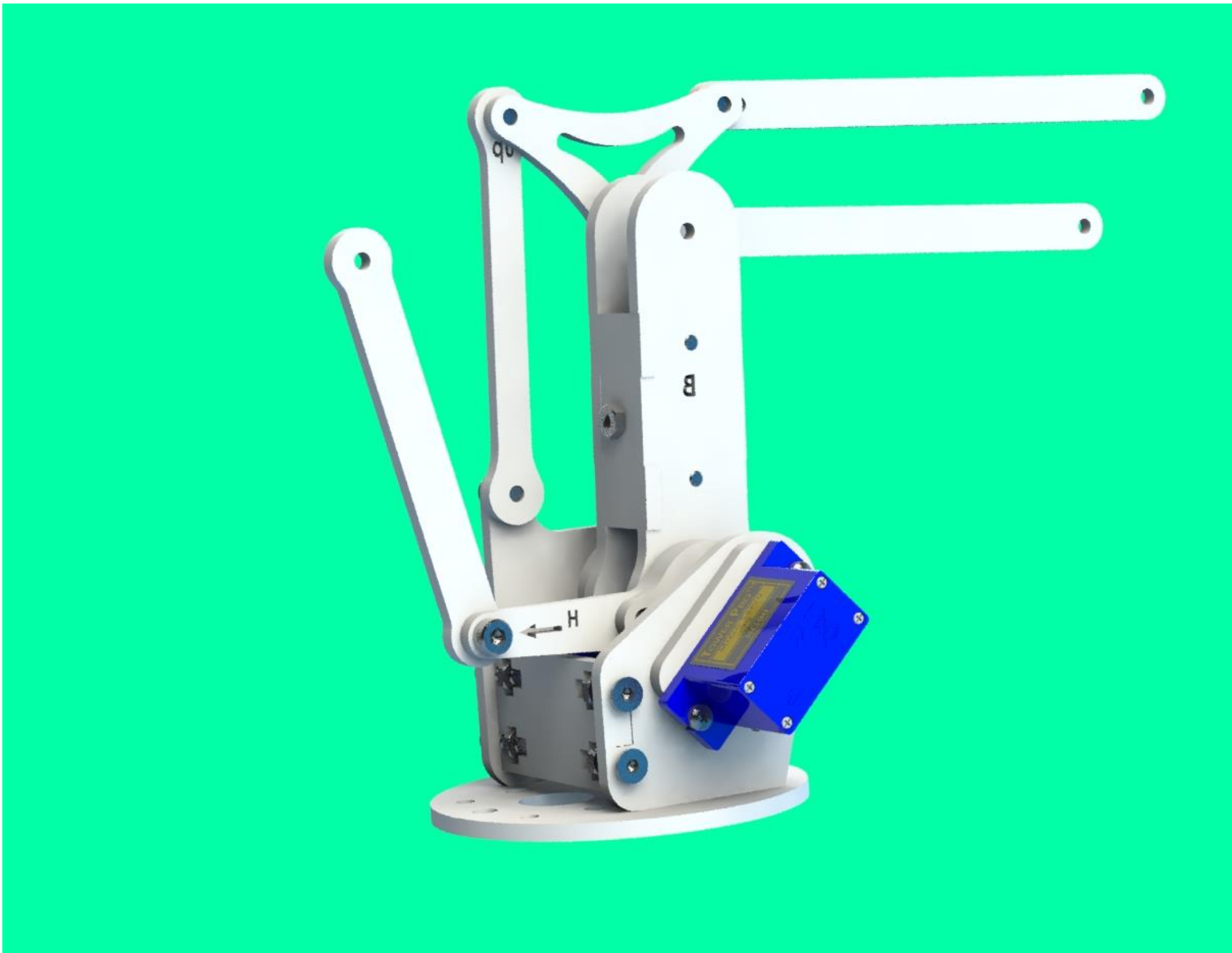


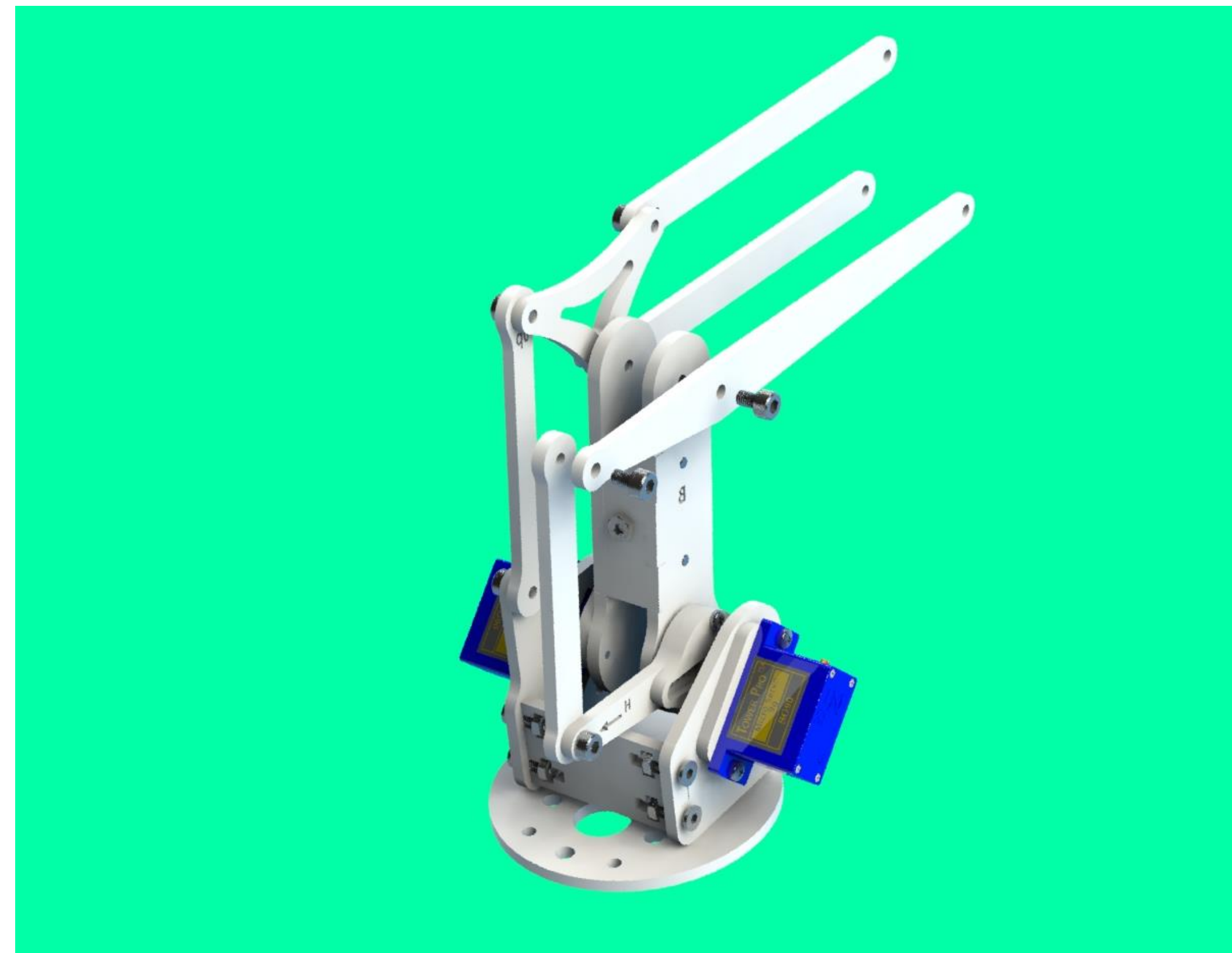
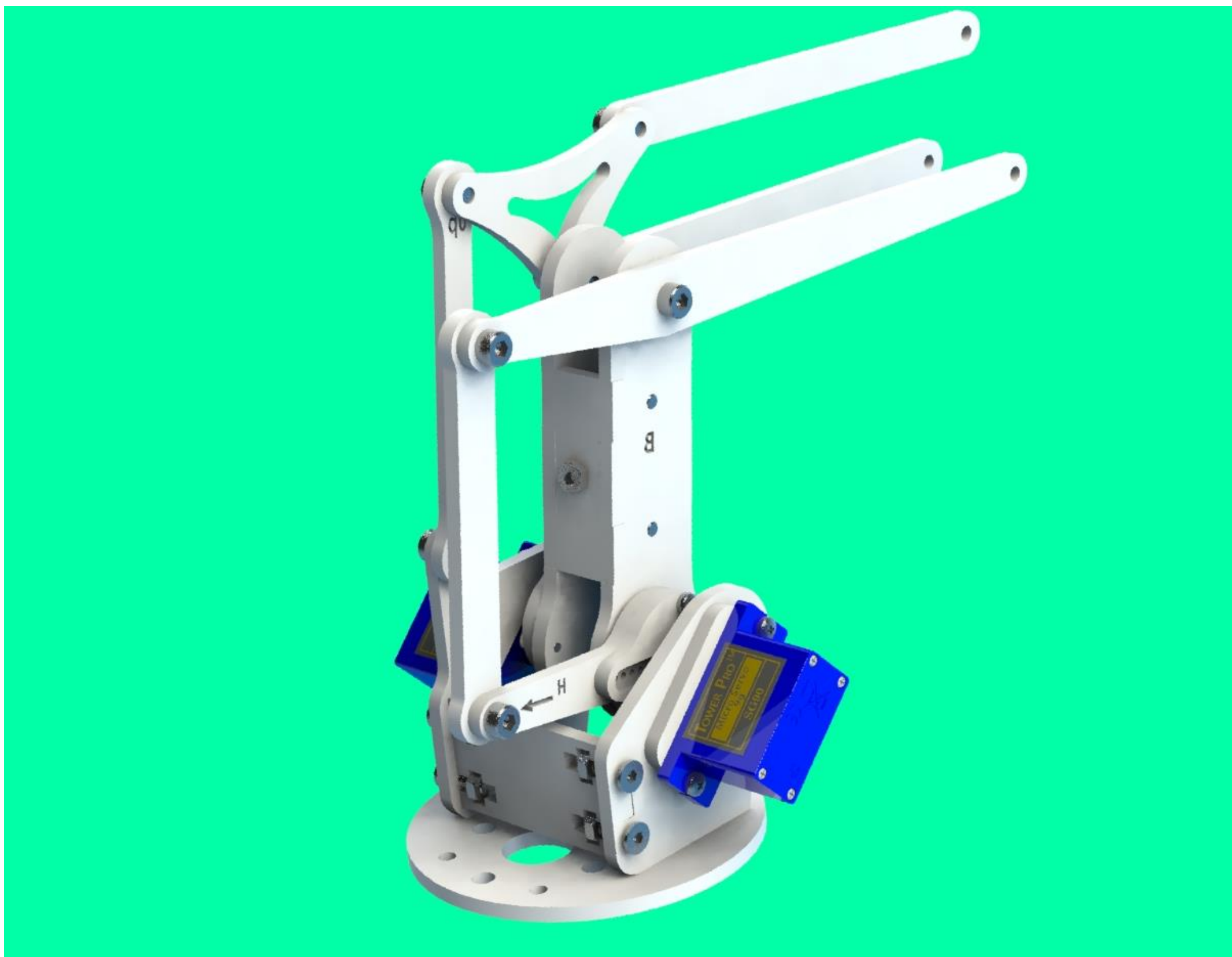
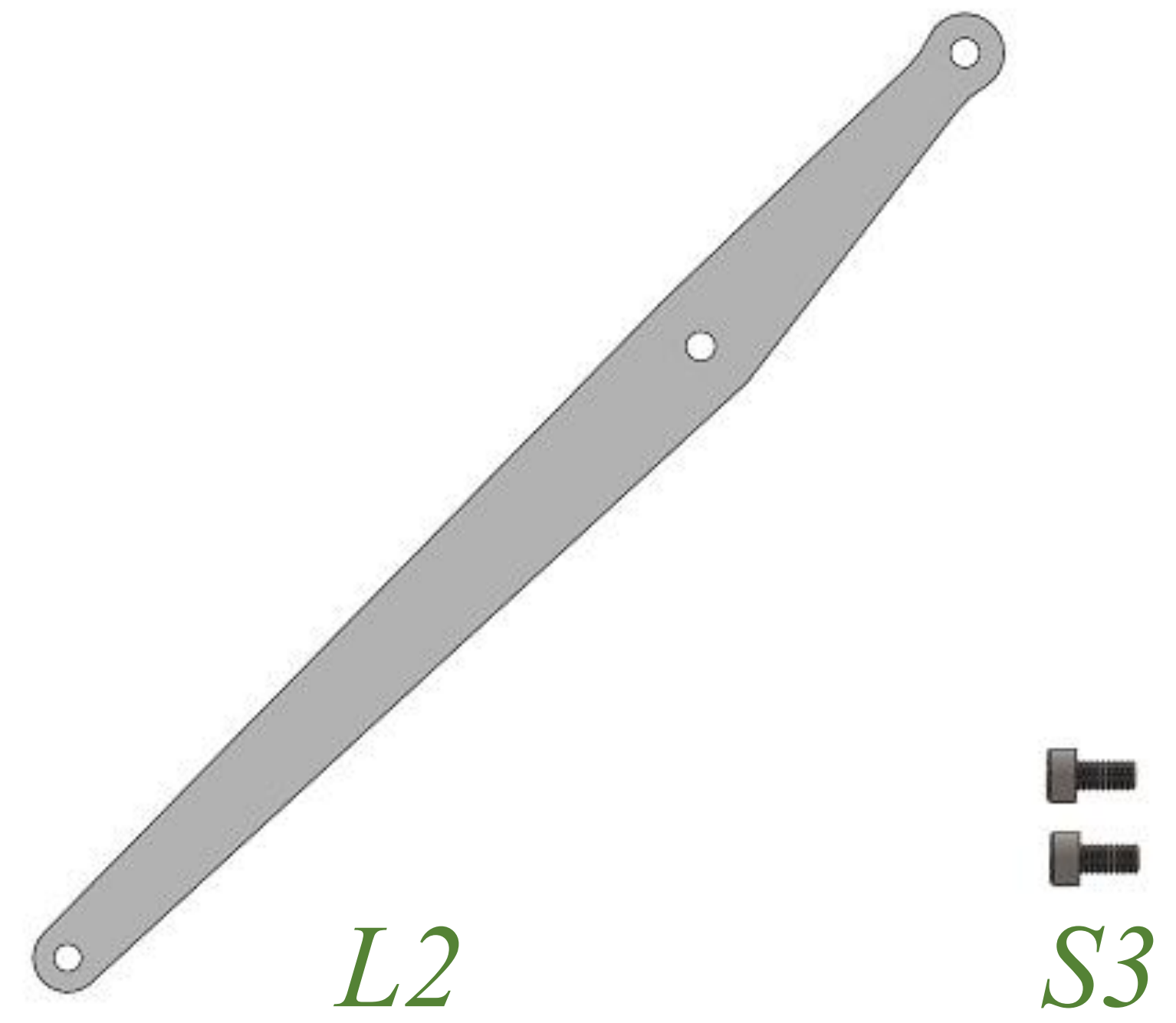
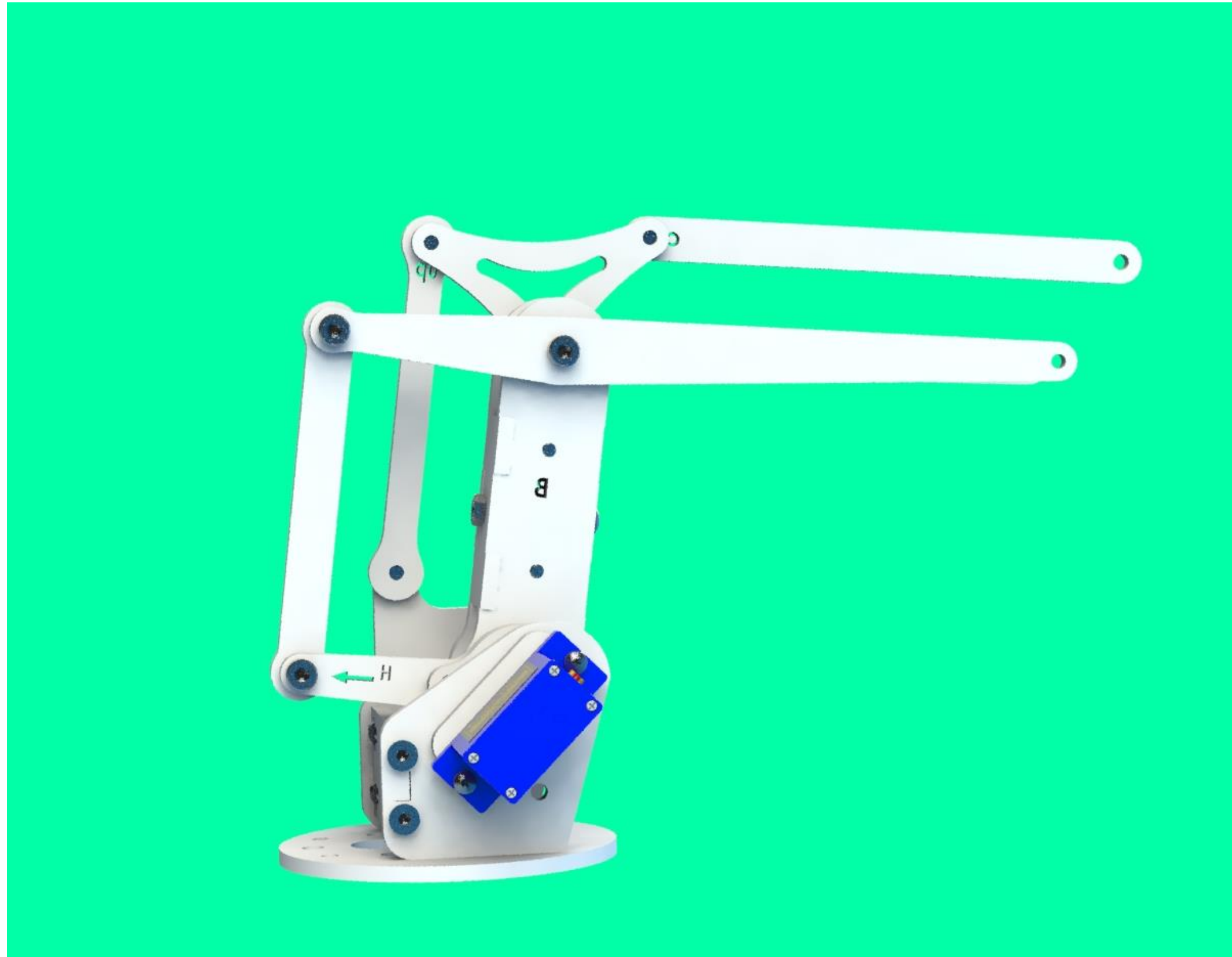


L5

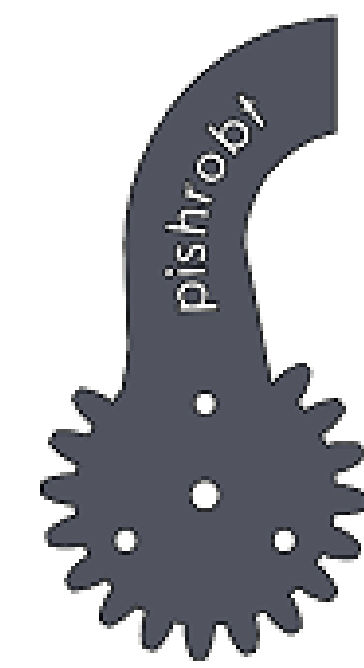


S3

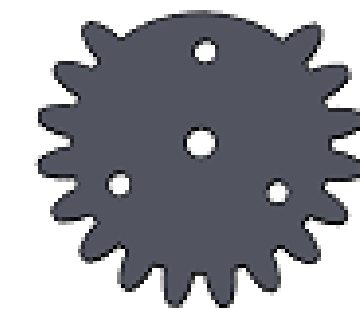




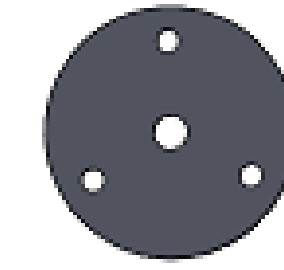
19



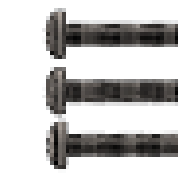
G1-A



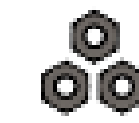
G3



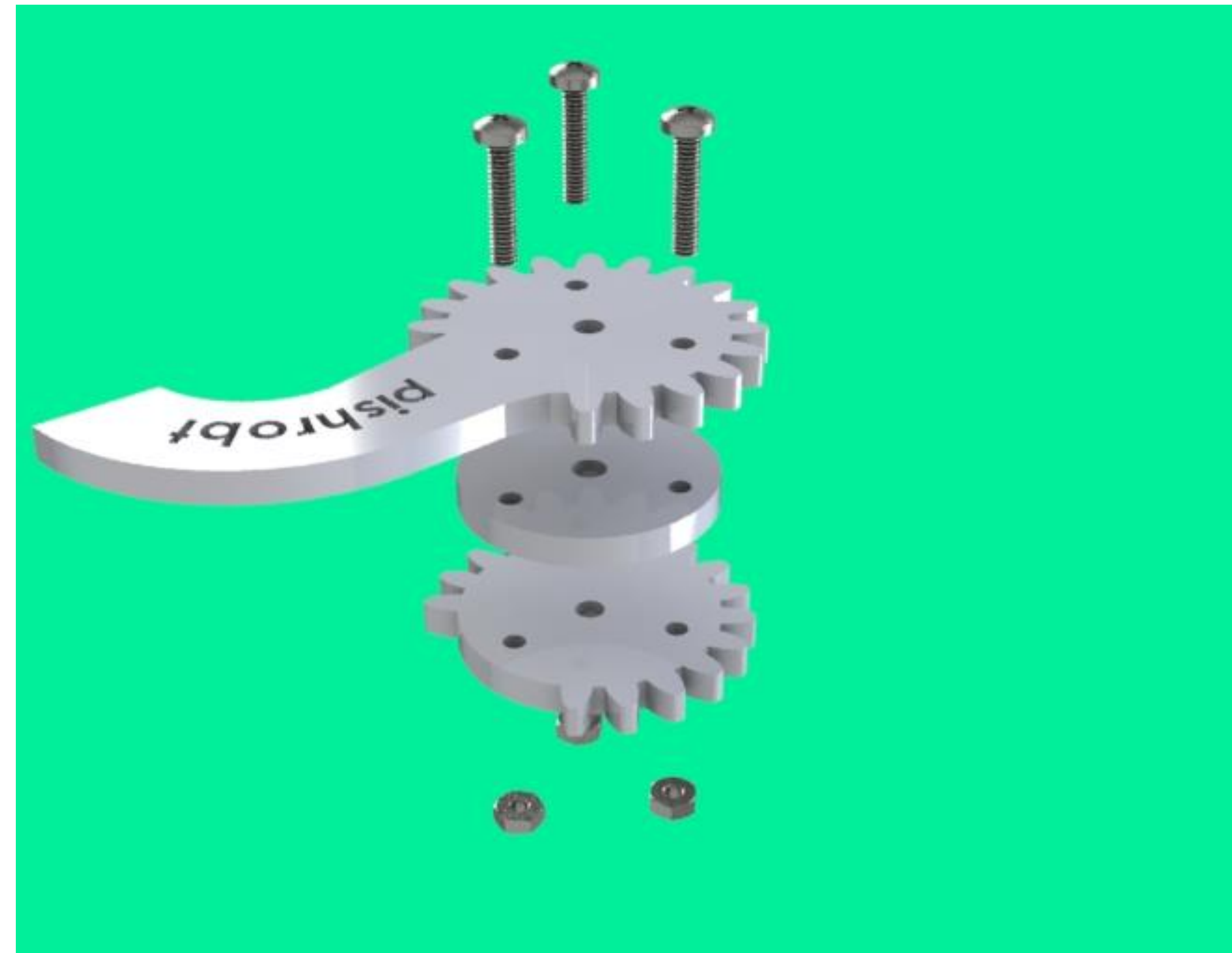
V1



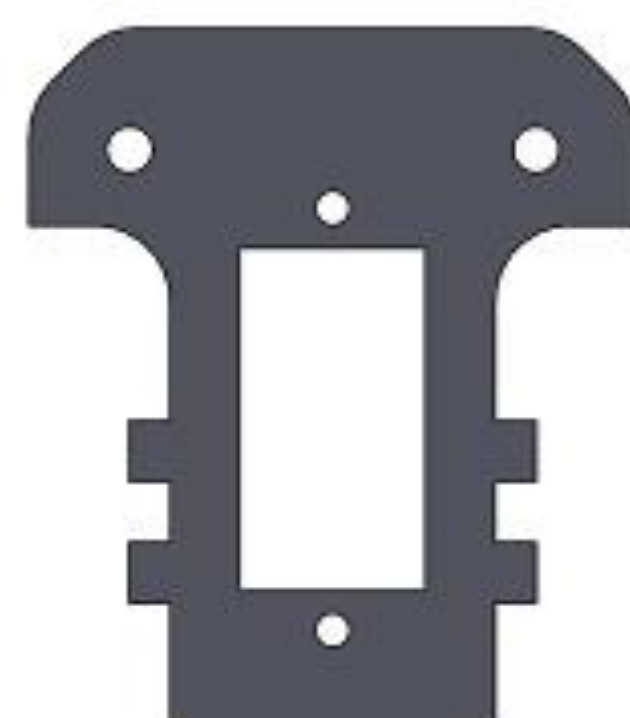
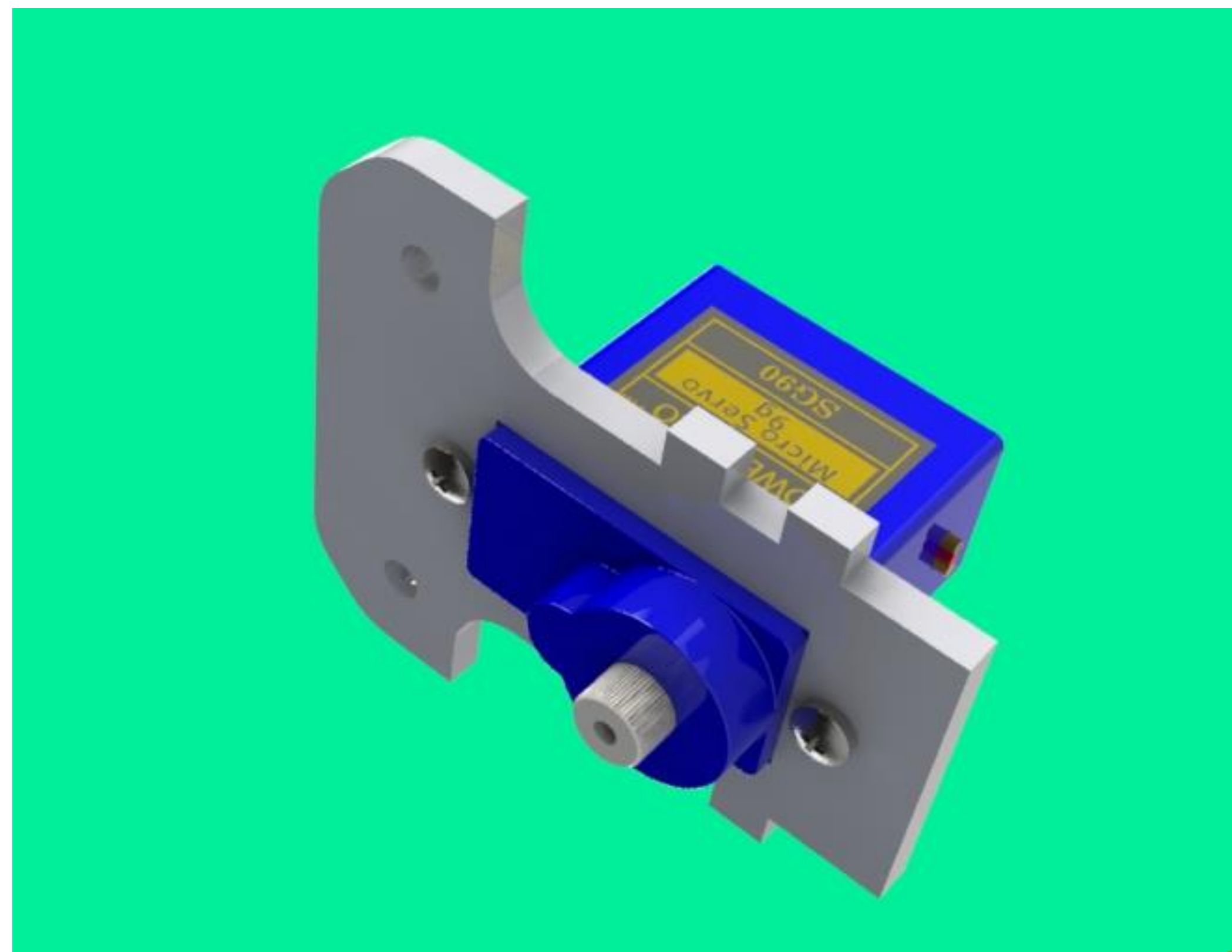
S7



N3



20



B7

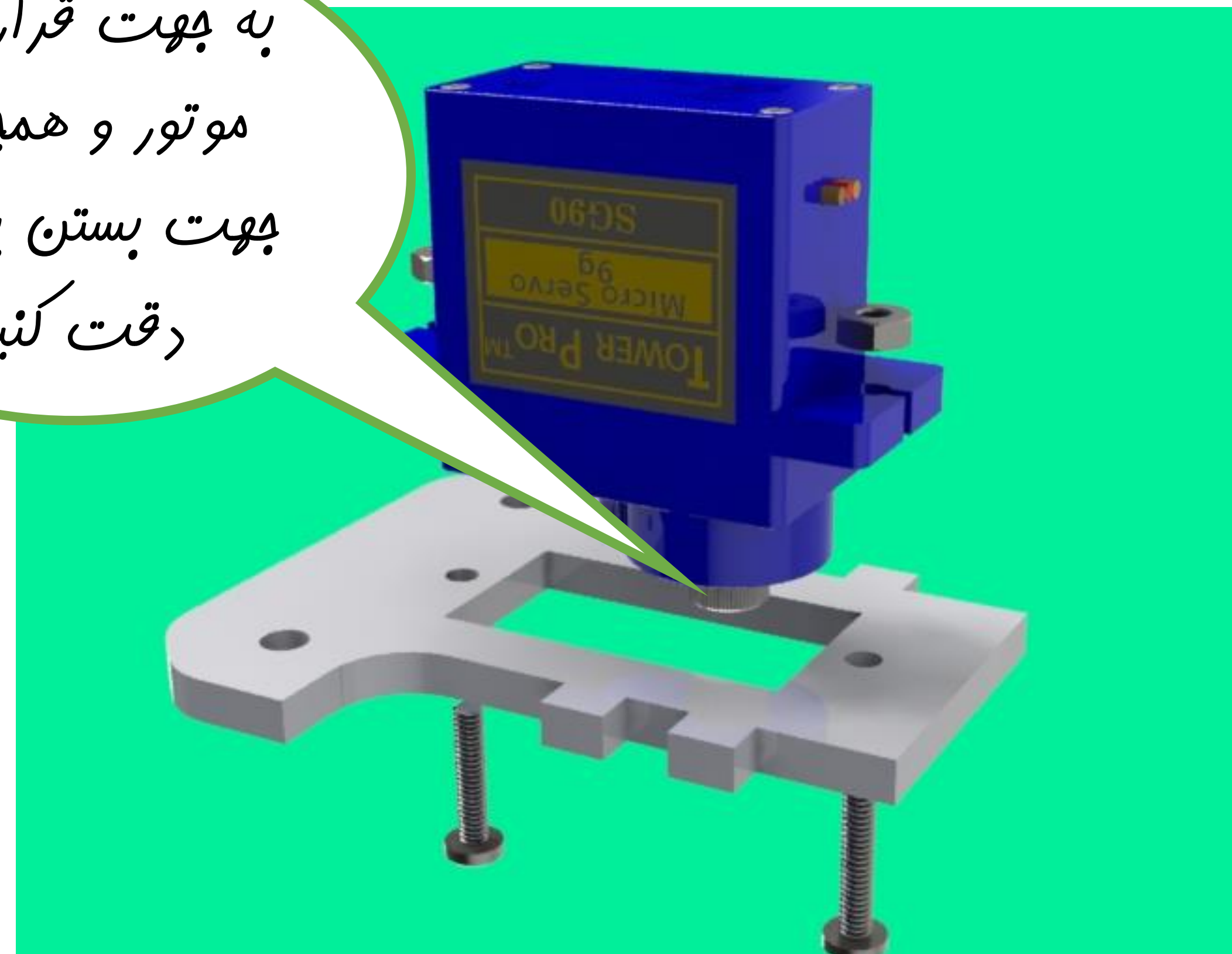


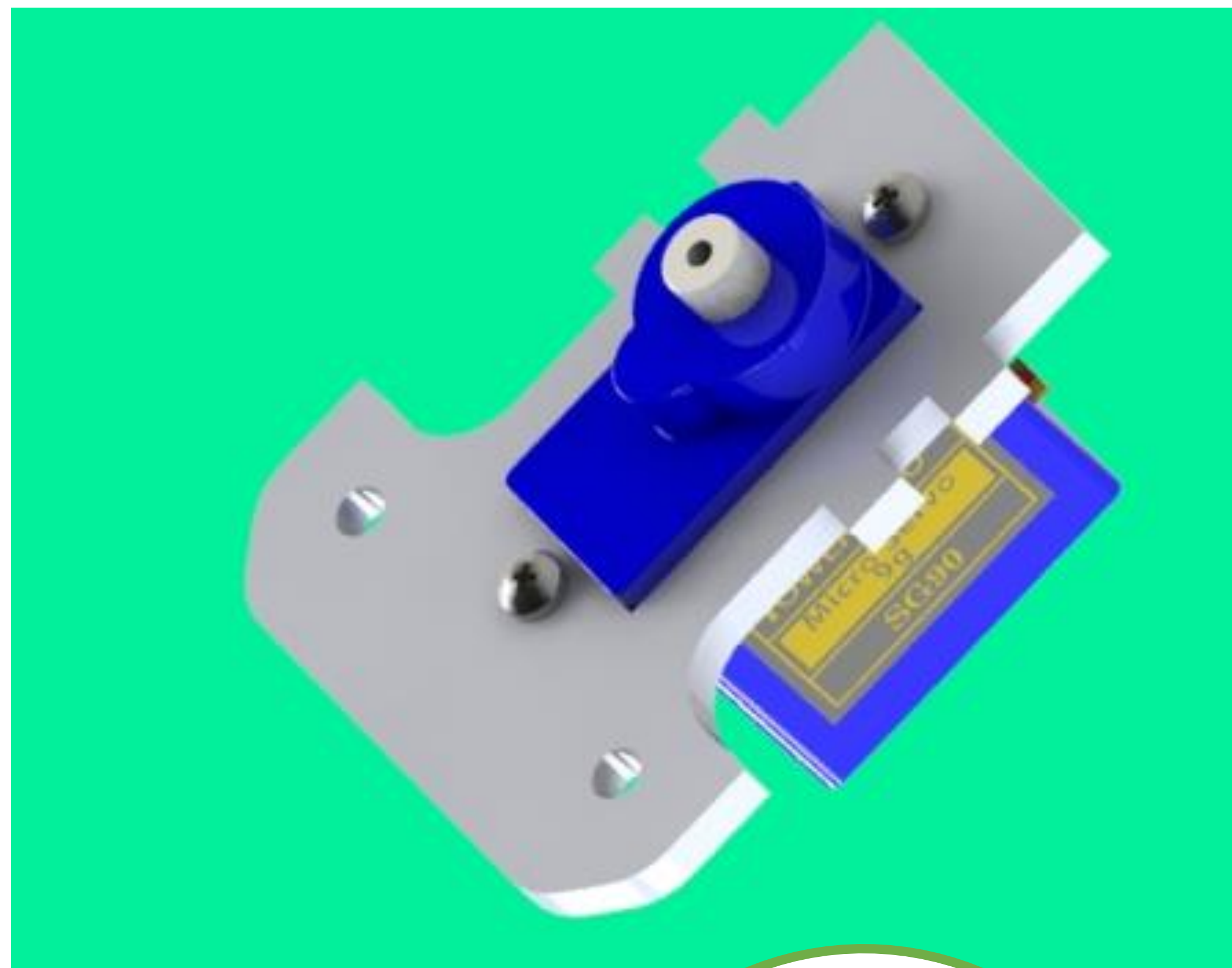
Motor



S7

به جهت قرارگیری
موتور و همپنین
جهت بستن پیچ ها
دقت کنید



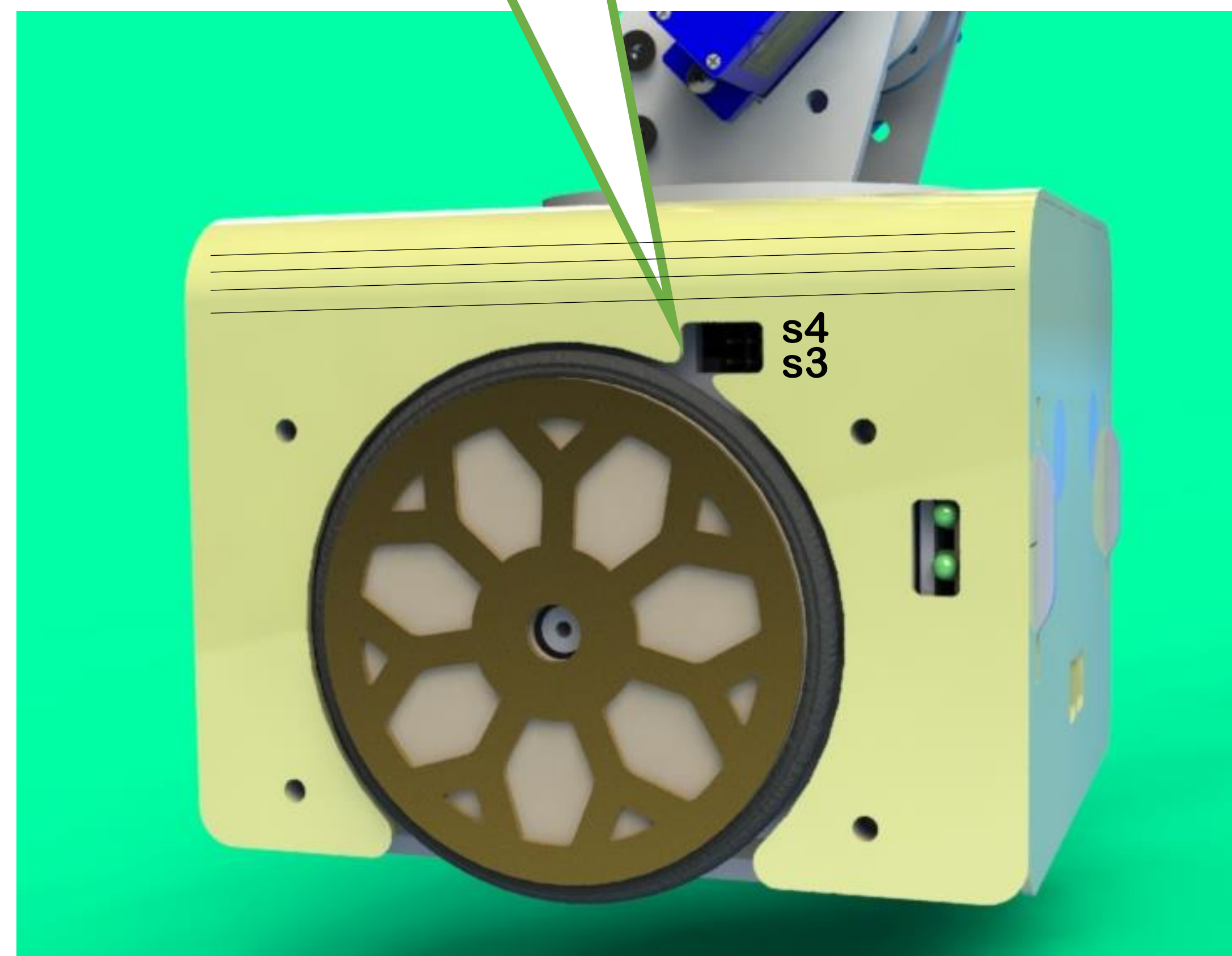


موتور را در موقعیت
نشان داده شده در
پورت **s3** جا بزنید



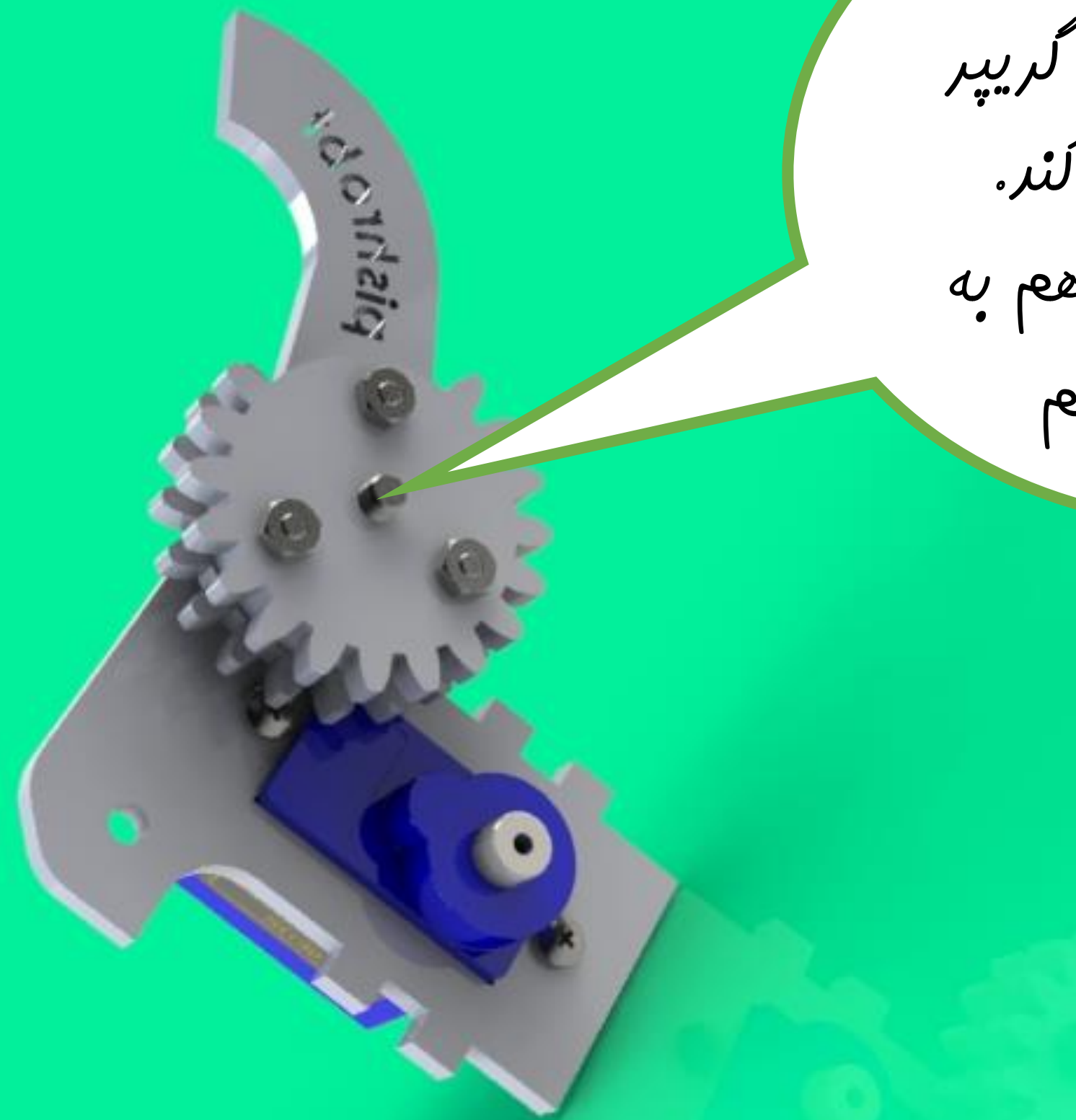
وارد نرم افزار
PBlock شوید و
با کمک بلوک **Set**
servo موتور را به
موقعیت **90** ببرید

set servo **s3** to angle: **90** speed: **50**



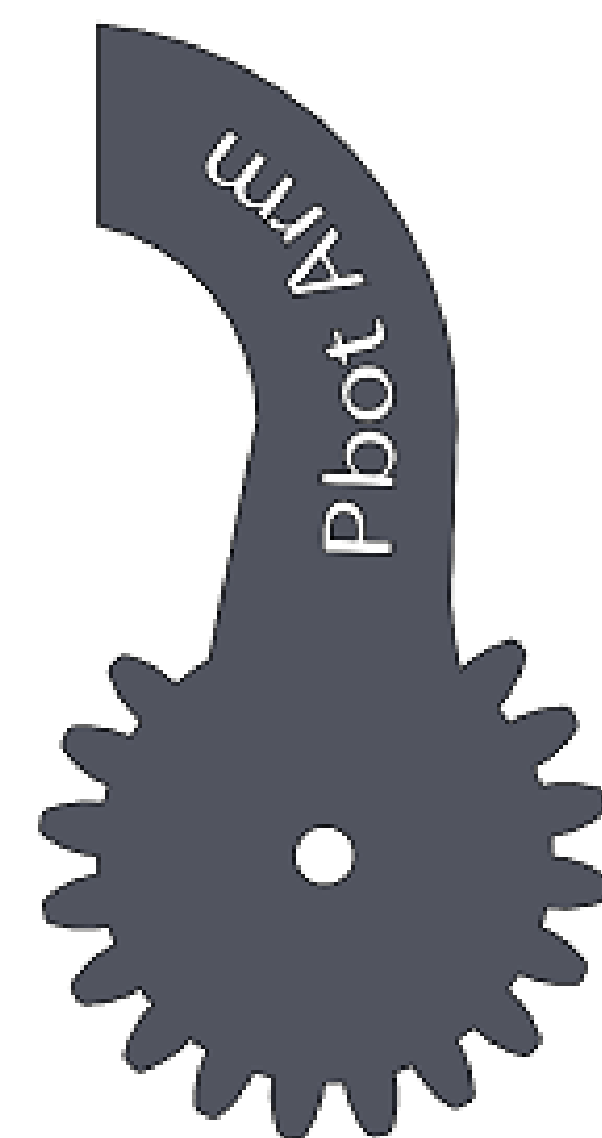
22

پیچ را به اندازه ای
سفت کنید که فک گیر
به راحتی حرکت کند.
برای این اتصال هم به
مهره نیاز نداریم

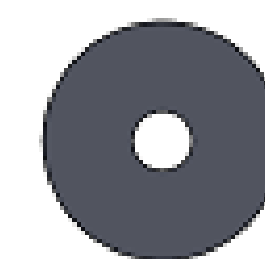


23





G1-B

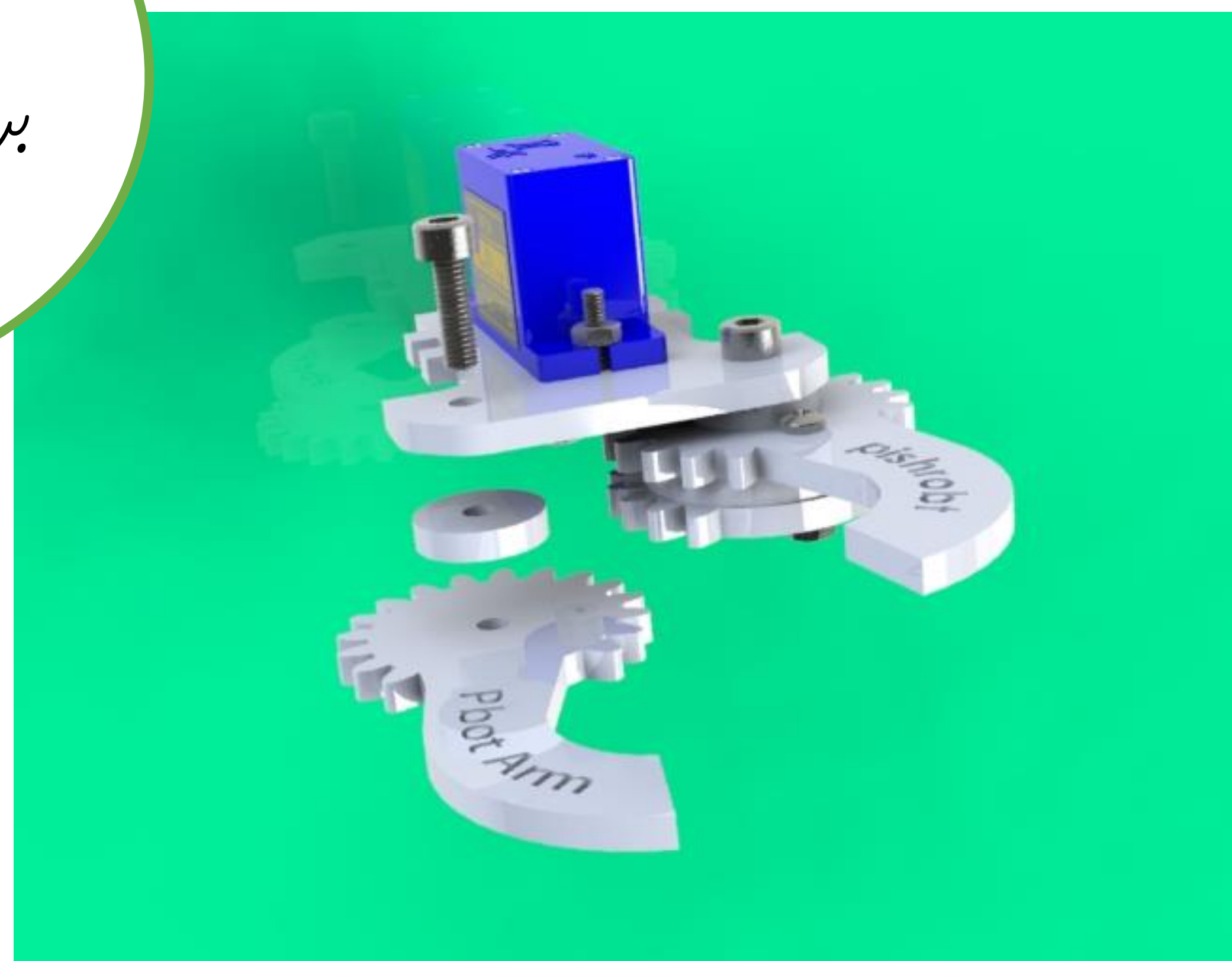


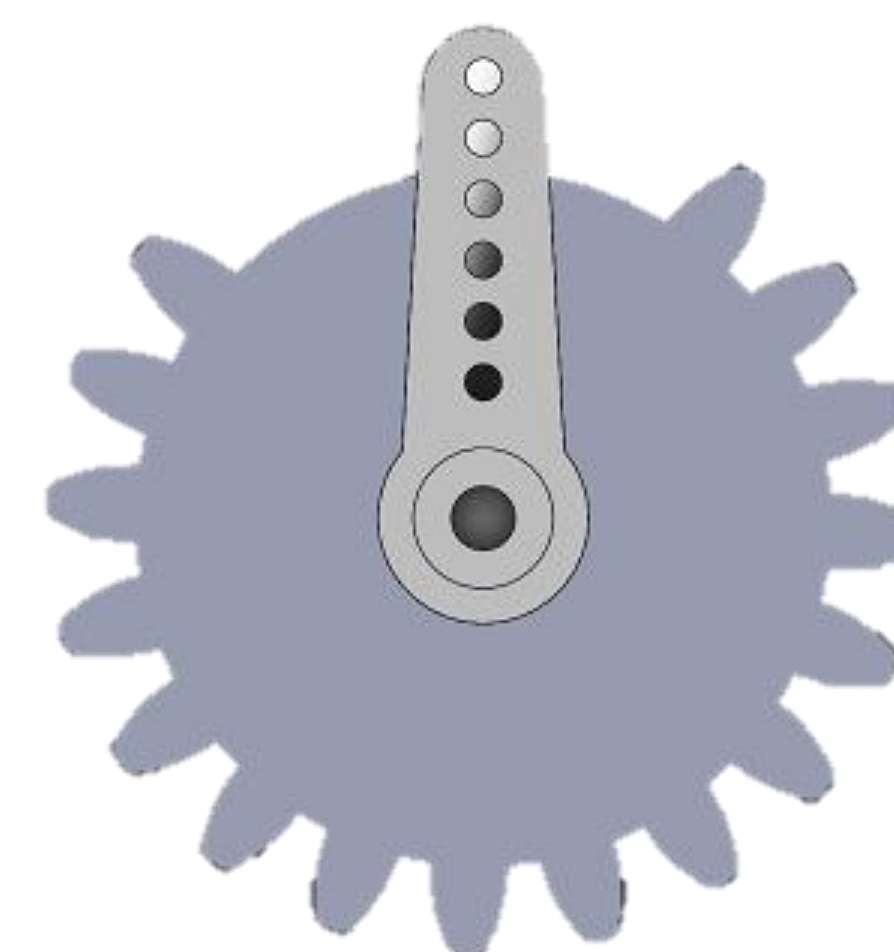
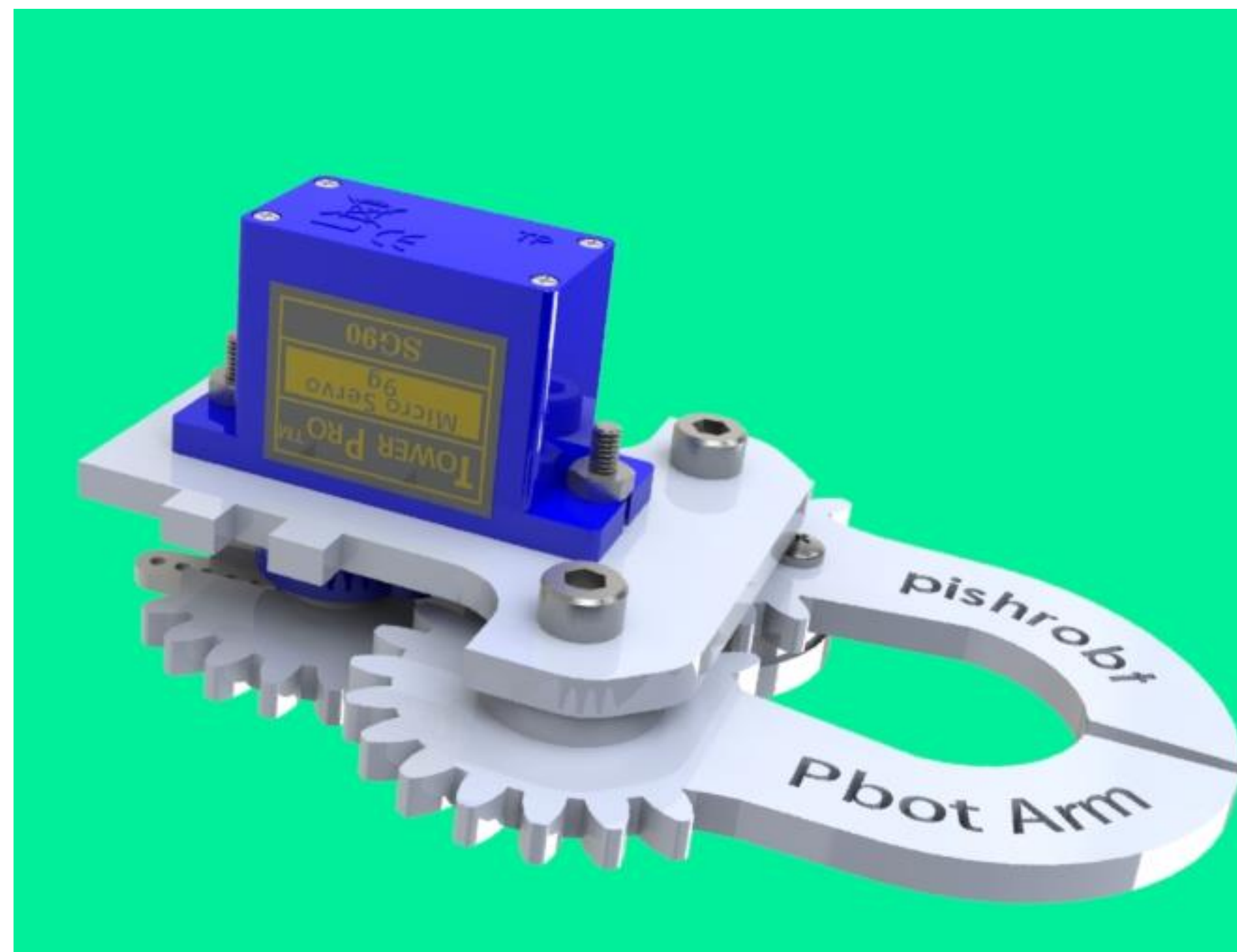
V2



S3

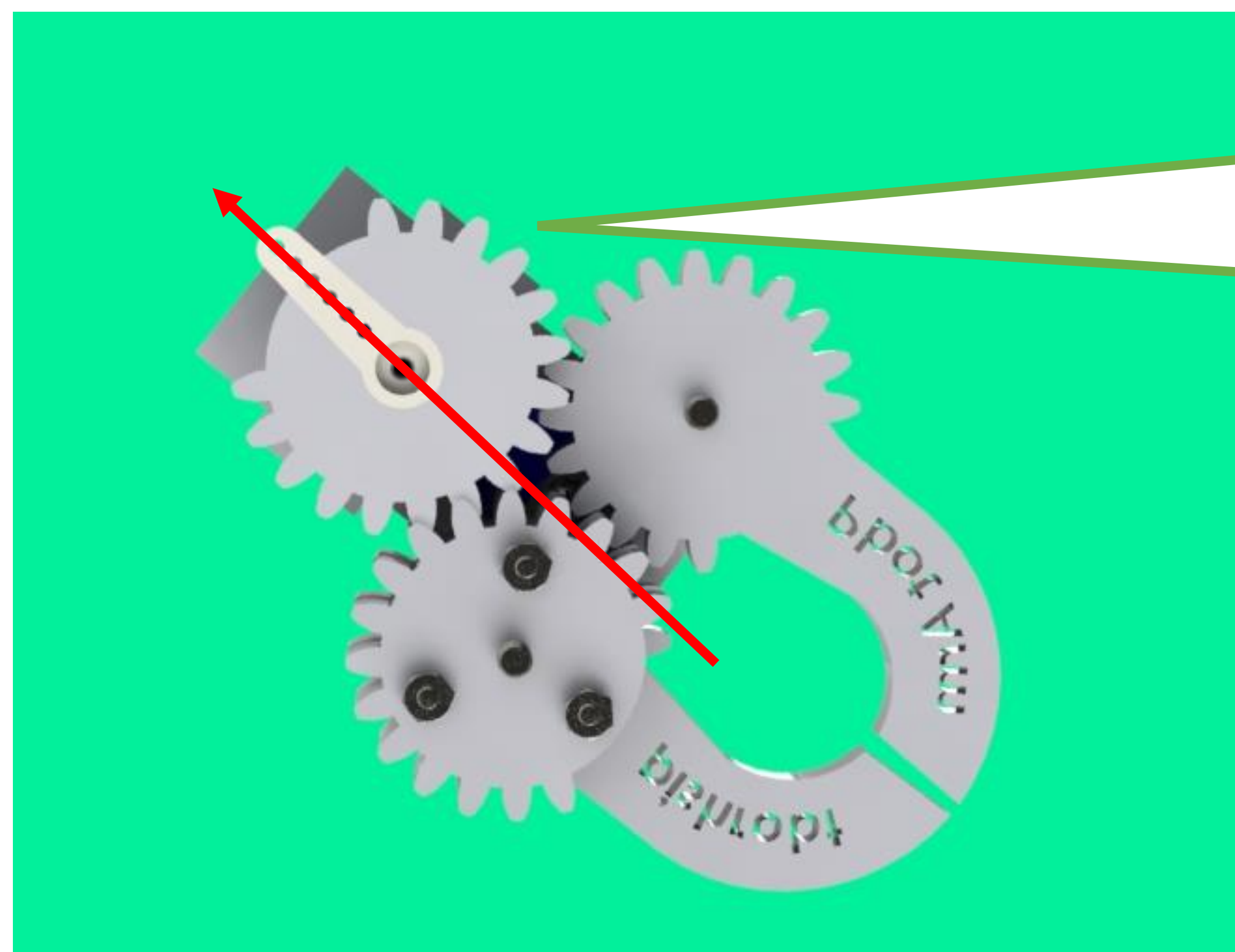
پیچ را به اندازه ایی
سفت کنید که فک گریپر
به راحتی حرکت کند.
برای این اتصال هم به
مهره نیاز نداریم



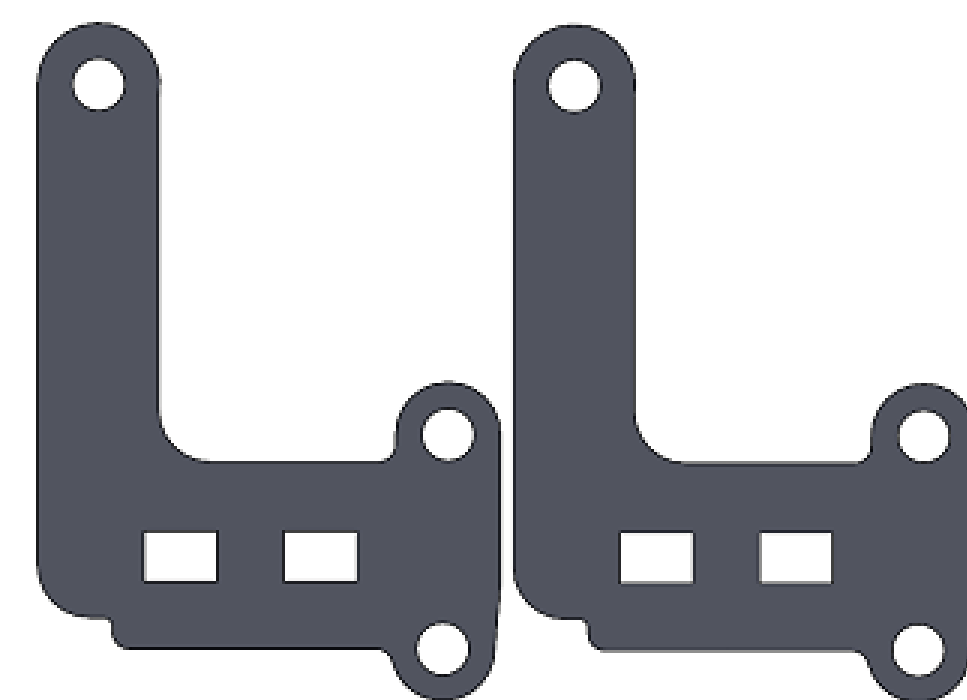


G2

اکنون گریپر را بسته و
مجددا هورن موتور را
دقیقا در موقعیت نشان
داده شده در شکل جا
بزنید



25



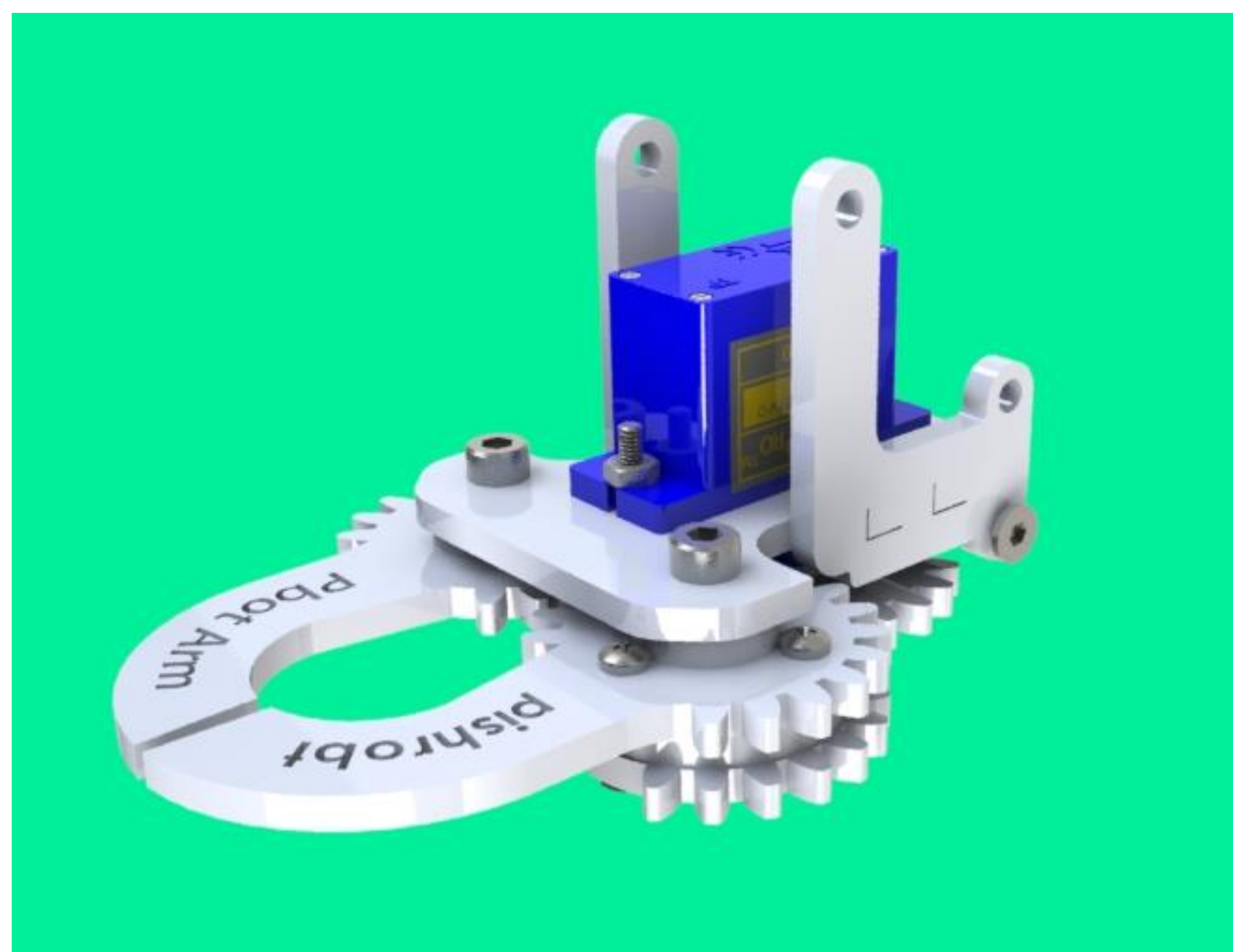
B6



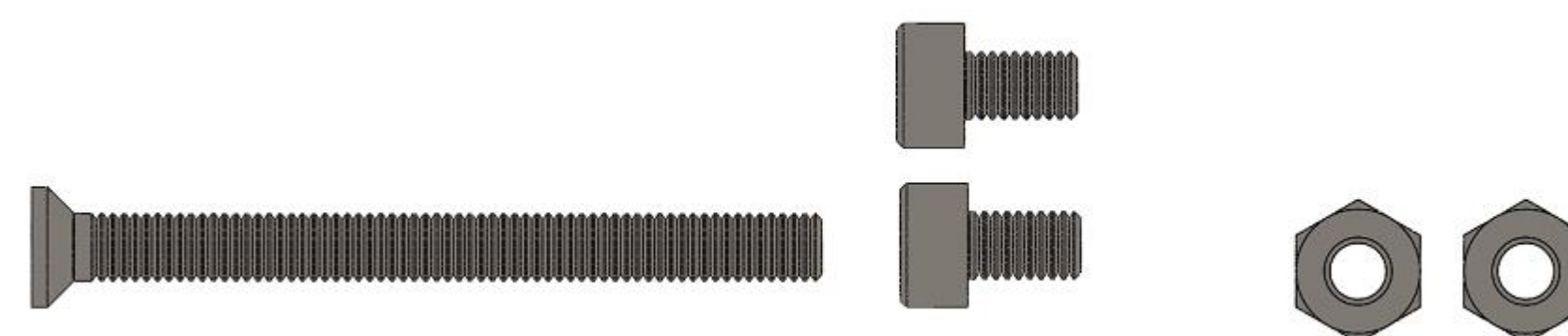
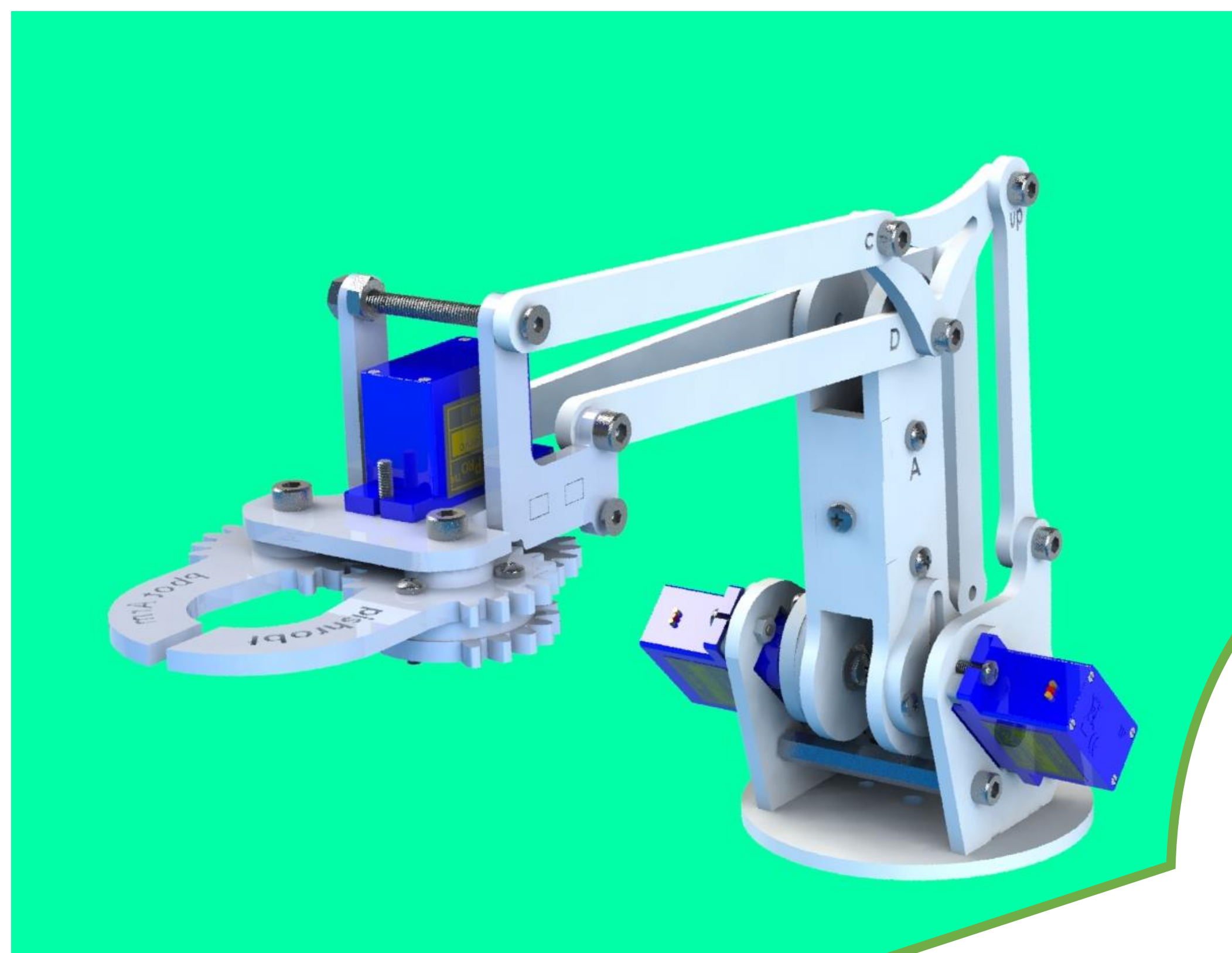
S1



N1



26

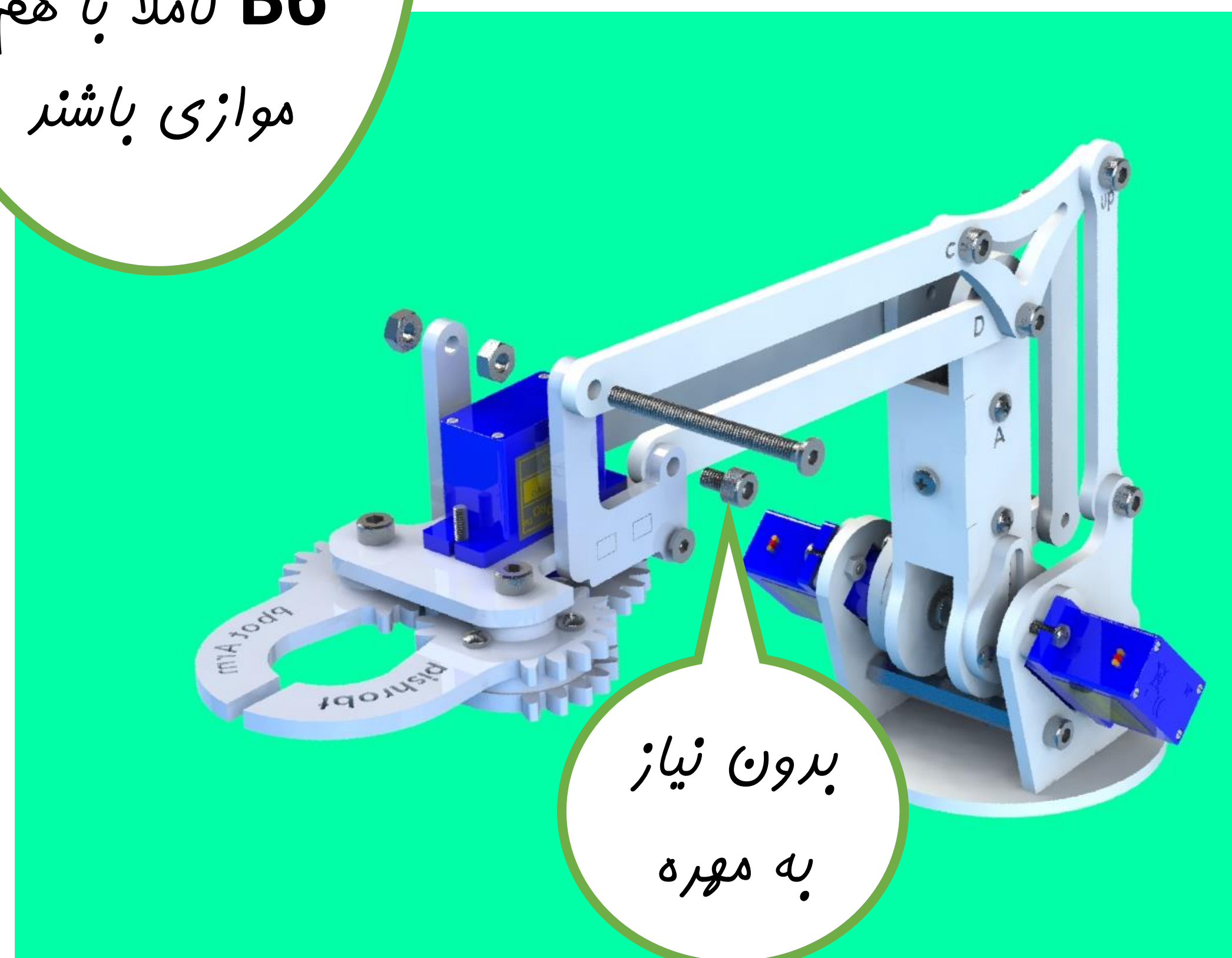
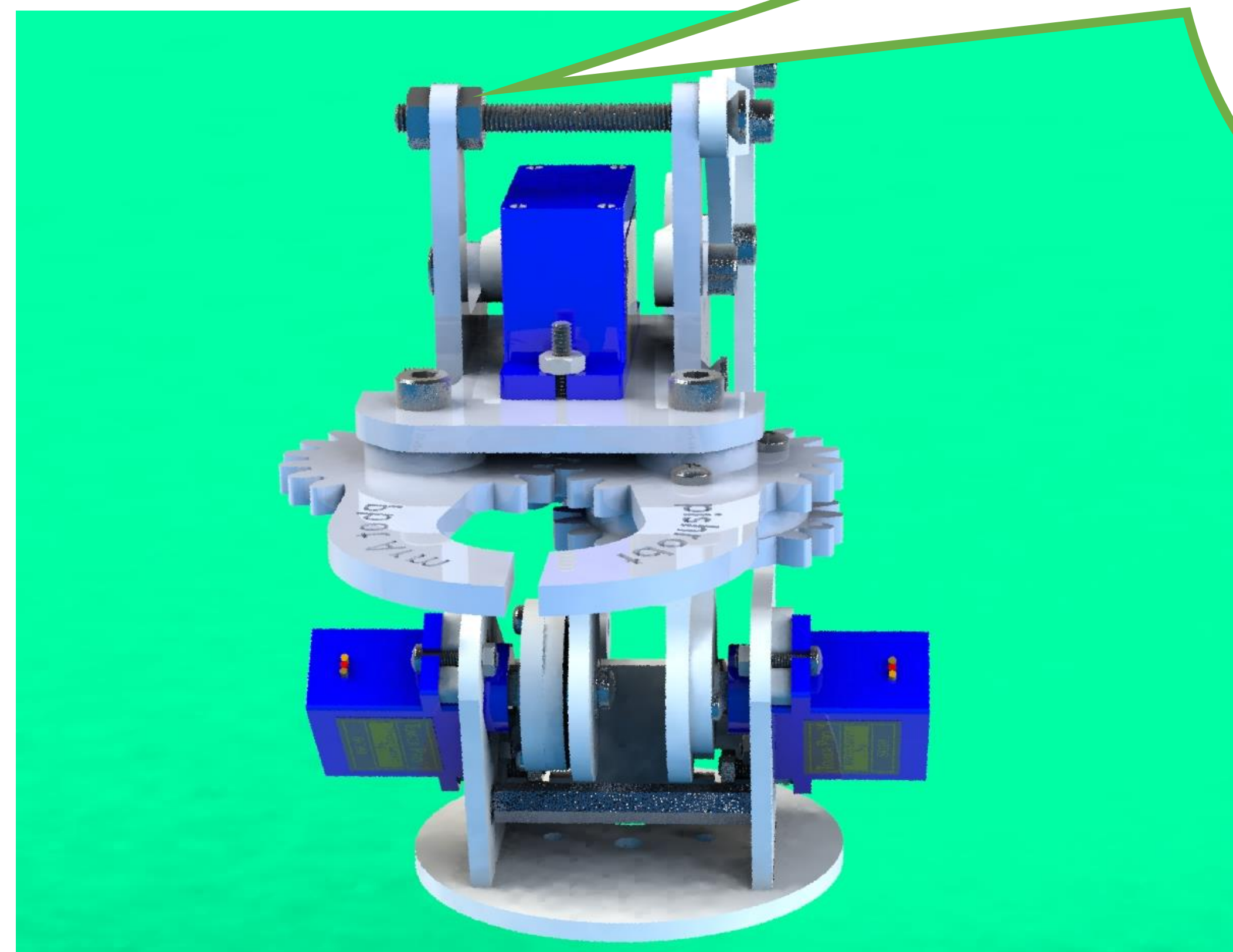


S1

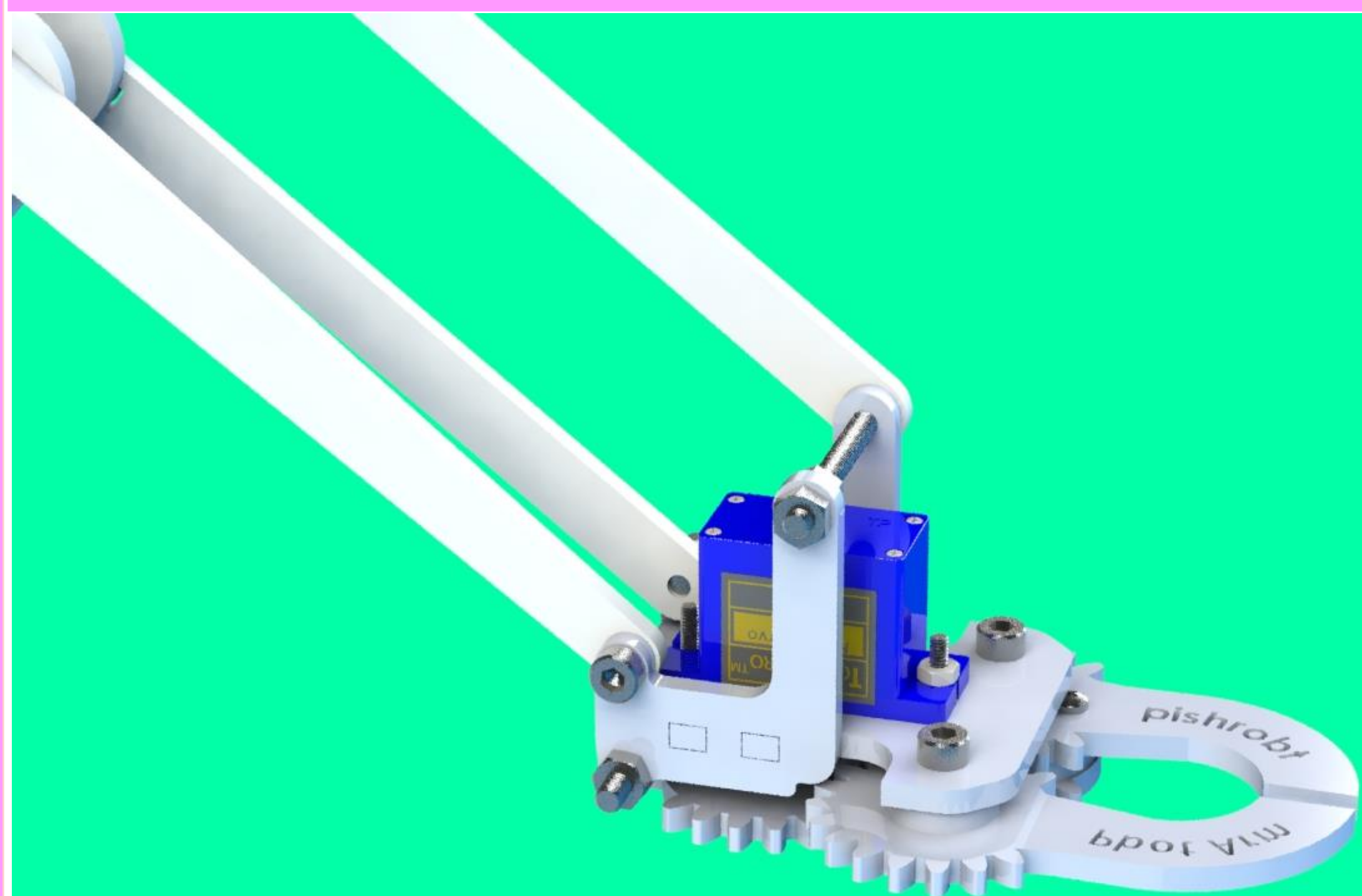
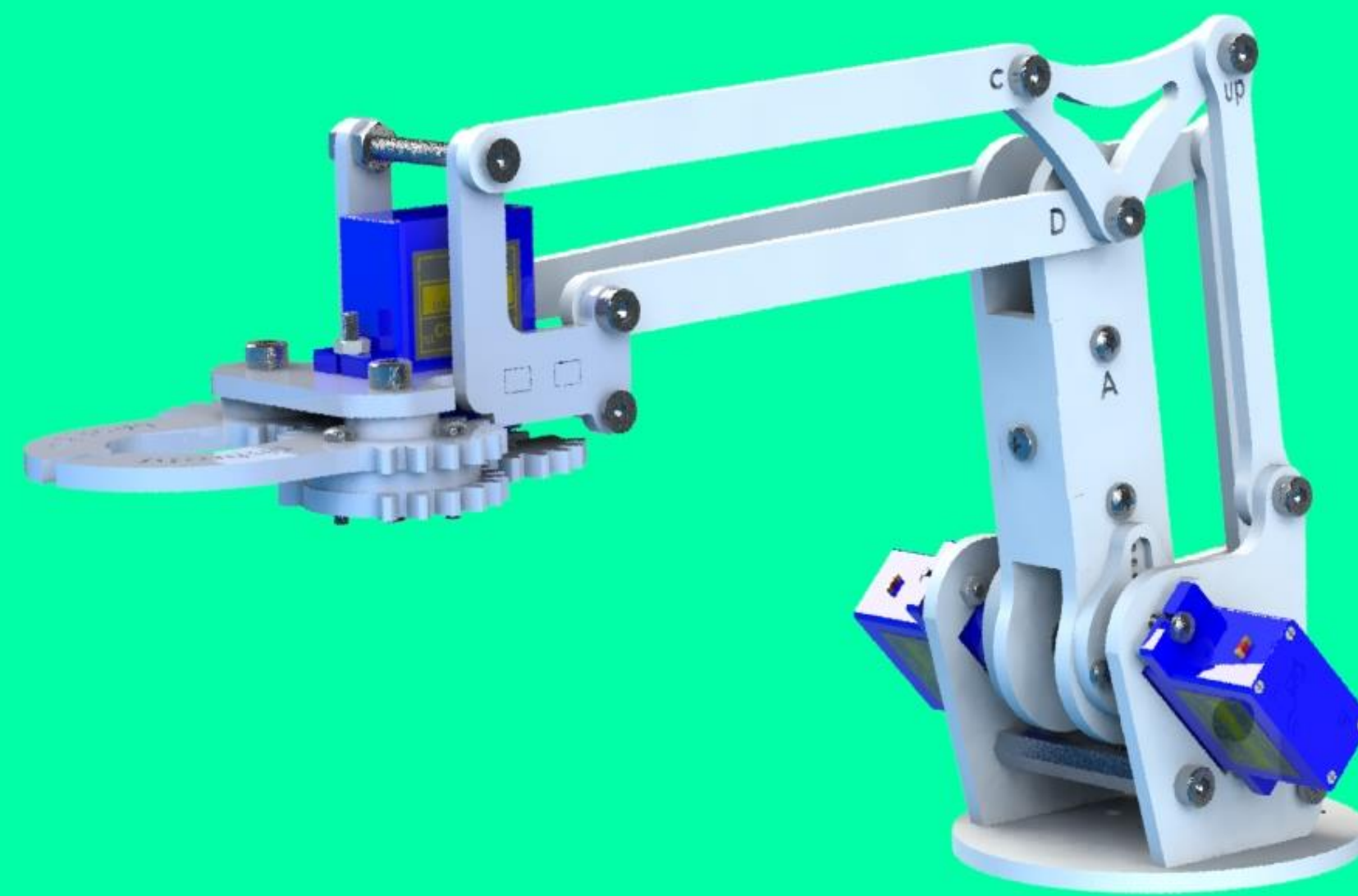
S3

N1

مهره ها را به
شکلی تنظیم
کنید تا دو صفحه
B6 کاملاً با هم
موازی باشند



بدون نیاز
به مهره



FSINFI