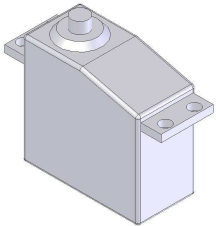
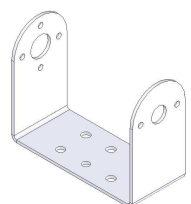
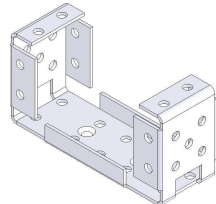
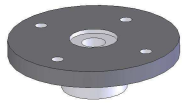



Liste des pièces (1 / 2) :


1	
	
SERVOMOTEUR	2


2	
	
FOURCHE	1


3	
	
CAGE SERVO	2

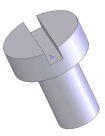
4	
	
PALONNIER	2


5	
	
AXE COURT	1


6	
	
VIS PALONNIER	2


7	
	
VIS ATTACHE PALONNIER	2

8	
	
ECROU PALONNIER	2

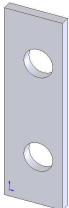
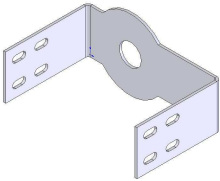
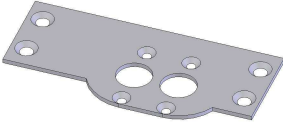

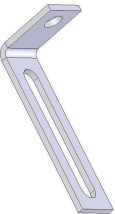
9	
	
VIS 3X5 MM	20

10	
	
RONDELLE 3MM	12

11	
	
ECROU 3MM	8

12	
	
VIS TETE FRAISEE 3MM	1

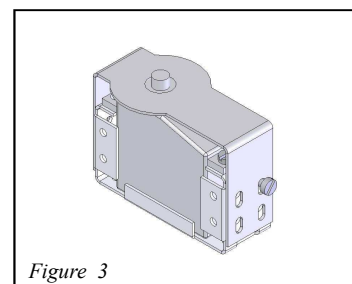
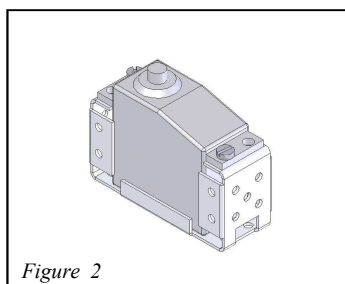
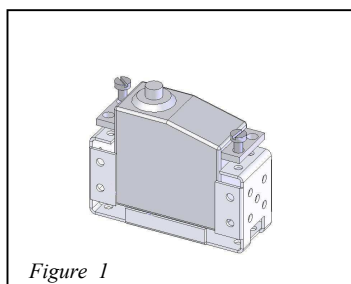
Liste des pièces (2 / 2) :

	13		14		15		16
CALE	2	RENFORT AXE	1	SUPPORT	1	VIS FRAISEE 2MM	2
	17						
EQUERRE	4						

Procédure de montage :

Étape 1 : Positionner le servomoteur (1) sur la cage (3) (axe du servomoteur (1) du même côté que l'axe court (4)). Faire passer le cordon du servomoteur (1) dans la découpe latérale de la cage (3). Voir figure 1. Tirer légèrement puis enfoncer le servomoteur (1) jusqu'à ce qu'il soit posé sur la cage (3).

Fixer à l'aide de deux vis de 3mm (10) sur les pattes du servomoteur (1) dans les trous prévus à cet effet. Voir figure 2.



Étape 2 : Cette étape est facultative, elle permet de placer un renfort sur le servomoteur lors de la manipulation de charge importante. Placer le renfort d'axe (14) sur la cage (3) et le fixer à l'aide de vis 3mm(9). Ne pas serrer au maximum pour le moment car un réglage sera nécessaire par la suite. Voir figure 3.

Étape 3 : Placer un palonnier (4) sur le support latéral (15). Voir figure 4.

Choisir l'orifice qui correspond le mieux à votre application. (Le plus près du bord pour un centrage par rapport aux axes du servomoteur (1), ou celui du milieu pour un centrage par rapport au centre du servomoteur (1))

Fixer à l'aide de deux vis de 2mm (16). Voir figures 4 et 5.

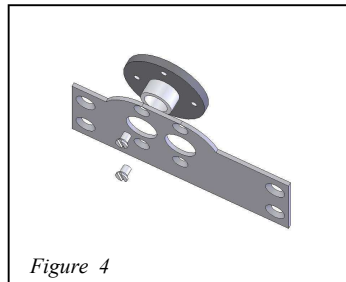


Figure 4

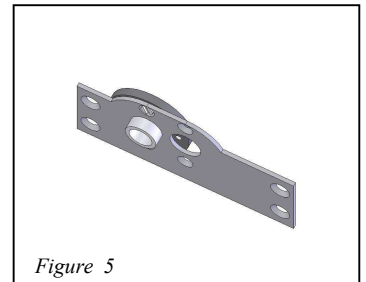


Figure 5

Étape 4 : Fixer le support latéral (15) sur la deuxième cage (3) à l'aide de quatre vis fraisées de 3mm (12) en insérant deux cales (13) de part et d'autre du support latéral (15) en faisant attention au sens de placement (elles sont asymétriques) : le côté raccourci vers l'intérieur. Voir figures 6 et 7.

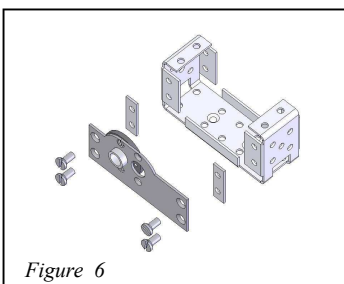


Figure 6

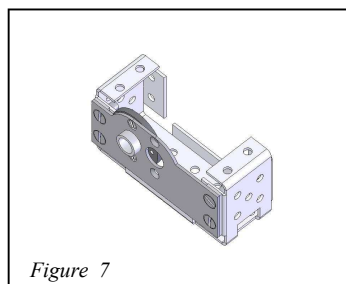


Figure 7

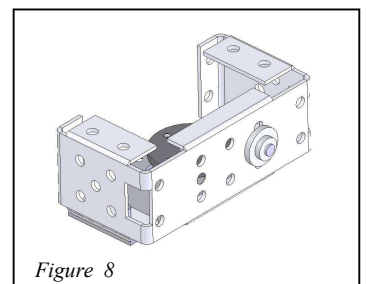


Figure 8

Étape 5 : Fixer l'axe court(4) sur la deuxième cage(3) à l'aide d'une vis fraisée 3mm(12). Voir figure 8.

Étape 6 : Fixer la partie précédente (cage (3) + support latéral (15)) sur le premier bloc (cage (3) + servomoteur (1)) et emboîter le palonnier (4) dans la sortie moteur du servomoteur (1). Visser l'ensemble à l'aide d'une vis palonnier (6). Voir figure 9.

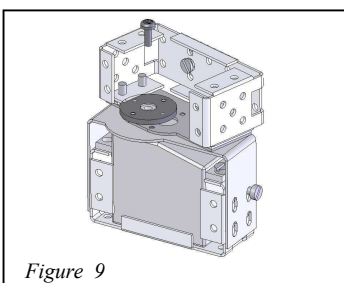


Figure 9

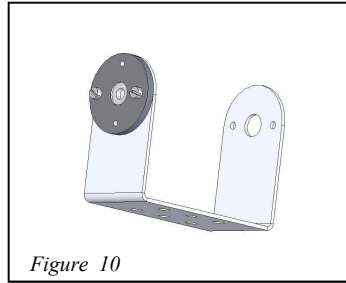


Figure 10

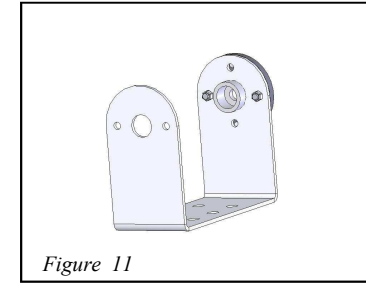
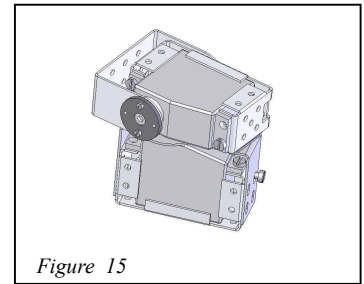
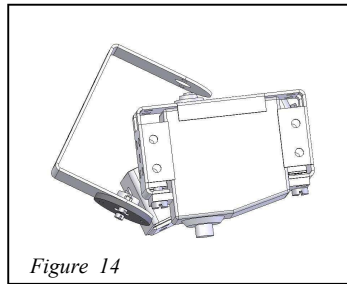
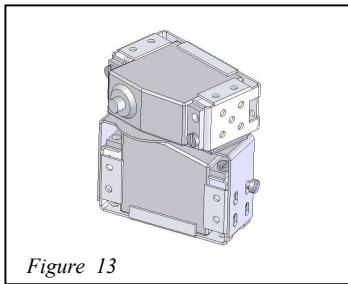


Figure 11

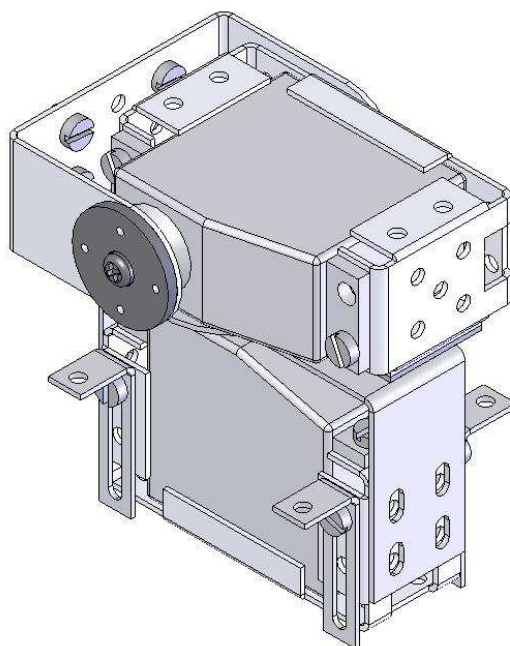
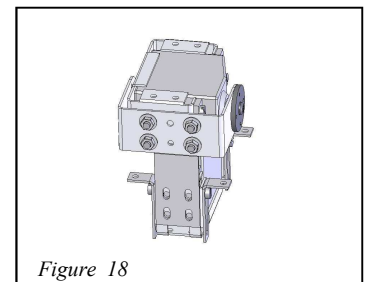
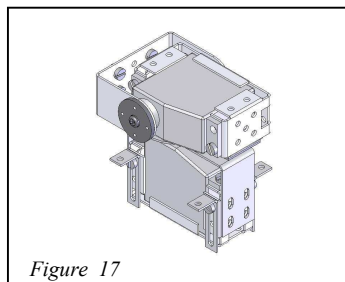
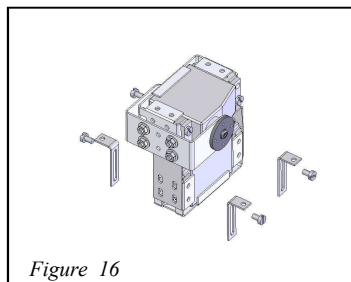
Étape 7 : Placer le palonnier (4) sur la fourche (2). S'assurer que les trous de la fourche (2) soient bien alignés avec les trous du palonnier (4). Visser l'ensemble avec les vis attache-palonnier de 1.6mm (7) et les écrous-palonnier de 1.6mm (8). Voir figures 10 et 11.

Étape 8 : Placer le **servomoteur (1)** dans la deuxième **cage (3)**, puis visser avec deux **vis de 3mm (9)**. Voir **figure 12**.

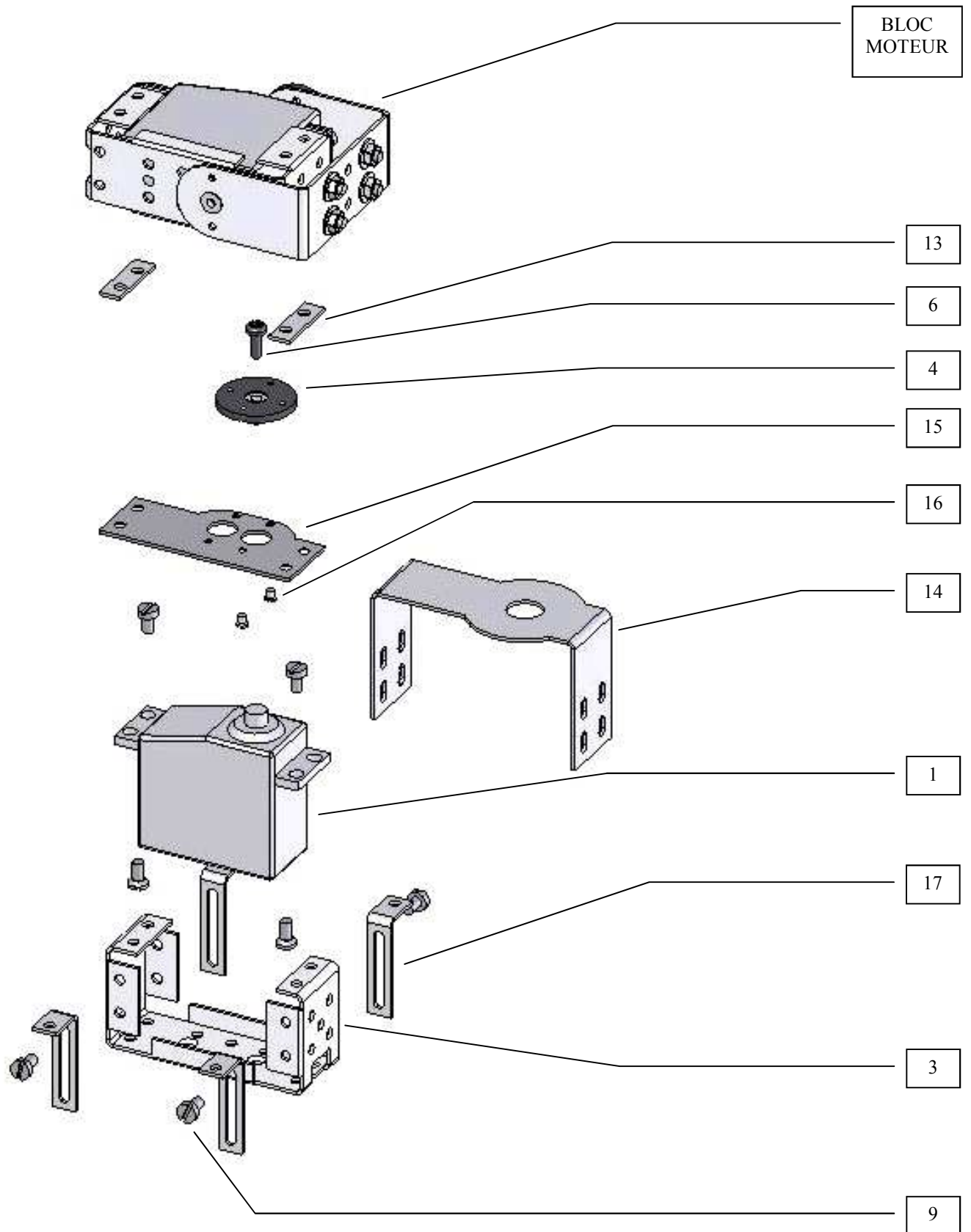


Étape 9 : Approcher la **fourche (2)** et passer l'**axe court (5)** dans l'orifice de la fourche (opposé au **palonnier (4)**). Voir **figure 14**. Placer le **palonnier (4)** sur la sortie moteur du **servomoteur (1)** en écartant légèrement la **fourche (2)** pour utiliser son élasticité. Attention : une pression trop importante peut déformer la **fourche (2)**. Emboîter le **palonnier (4)** sur la sortie moteur. Voir **figure 15**. Visser le **palonnier (4)** à l'aide d'une **vis palonnier (6)**.

Étape 10 : Cette étape est facultative, elle permet de placer des **équerres (17)** dans le but de fixer votre tourelle sur une éventuelle application telle que l'**hexapode Easy Robotics**. Fixer les **équerres (17)** à l'aide de **vis de 3mm (9)**. Voir **figure 16, 17 et 18**.



Vue éclatée : (1 / 2)



Vue éclatée : (2 / 2) bloc moteur

