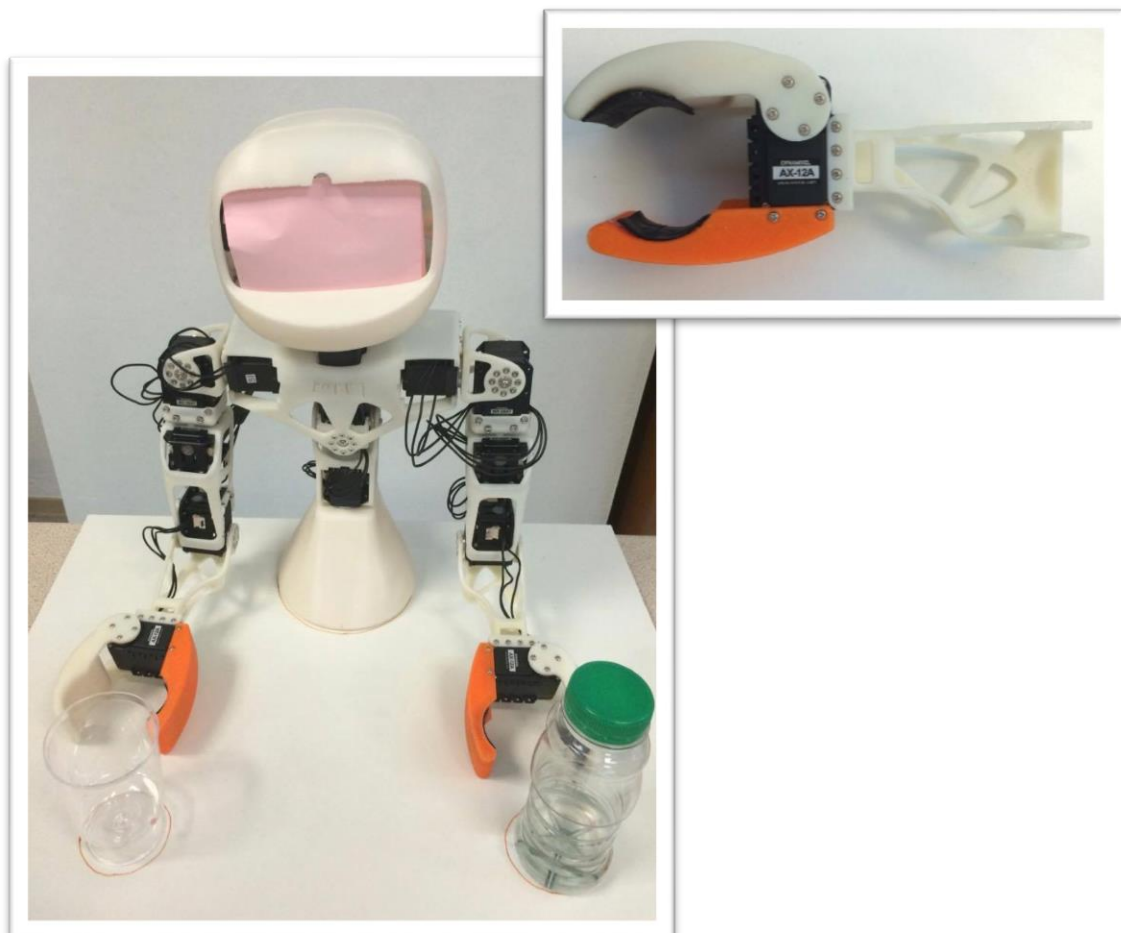


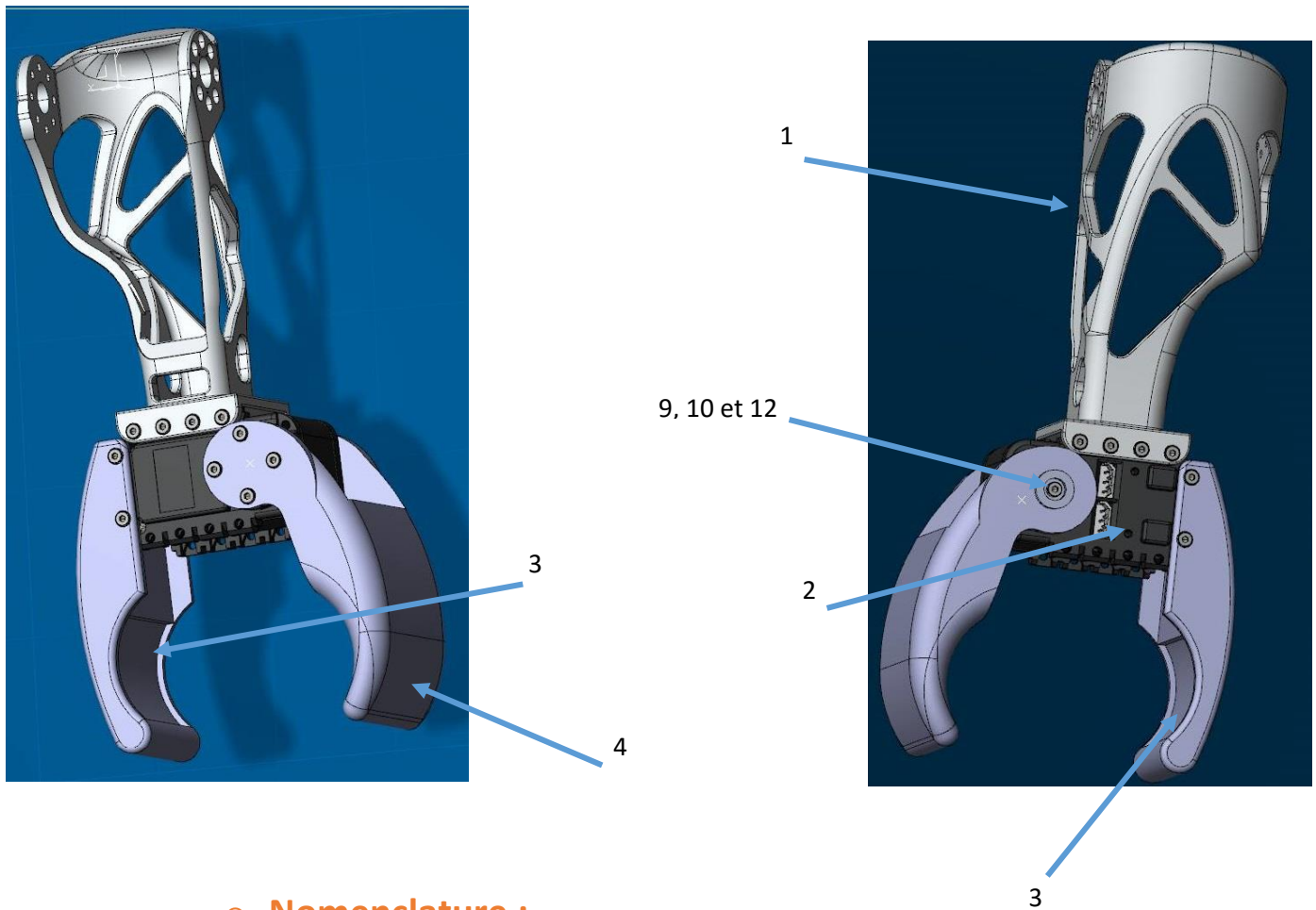
Groupe Fifty Fifty :
BOURDERES Florian
DELCAN Julie
NOINAIN Grégory
POTTIER BONNET Camille
TEA Yvain
TURPAIN Clement

THEMA POPPY TORSO

Notice de montage du préhenseur



○ Repère des pièces :



○ Nomenclature :

1	Avant-bras gauche	AG1-20	1
2	Servomoteur gauche (id 45)	SG1-10	1
3	Pouce fixe gauche	PG1-30	1
4	Main mobile gauche	MG1-60	1
5	Avant-bras droit	AD1-20	1
6	Servomoteur droit (id 55)	SD1-10	1
7	Pouce fixe droit	PD1-30	1
8	Main mobile droite	MD1-60	1
9	Rondelle	R1-40	2
10	Bague	B2-50	2
11	Vis M2x6	V1-M2x6	32
12	Vis M3x12	V1-M3x12	2
13	Ecrou M2	E1-M2	32
14	Vis M2,6x8	V1-M2,6x8	32
Repère	Désignation	Référence	Quantité





○ Informations concernant le montage :

- Nombre de personnes nécessaires au montage : 1 à 2 personnes
- Temps de montage : maximum 30 min

○ Outils nécessaires :

- 1 tournevis cruciforme PH 1
- 1 clé 6 pans H 1,5

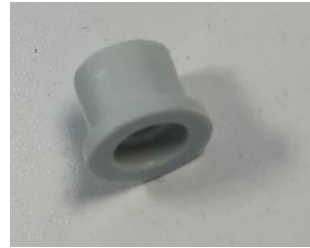
○ Etapes de montage :

<u>Côté droit</u>	<u>Côté gauche</u>
1. Mettre les écrous aux positions indiquées sur les photos sur le servomoteur	
<p>SG1-10</p> 	<p>SD1-10</p> 
2. Fixer grâce aux vis (V1-M3x12) l'avant-bras sur le servomoteur : attention au sens de l'avant-bras par rapport au servomoteur	
	

3. Fixer grâce aux vis (V1-M3x12) le pouce fixe sur le servomoteur



4. Prendre une rondelle (R1-40) et une bague (B1-50)



5. Mettre la rondelle dans le trou de la main mobile : attention au sens



6. Retourner la main mobile et positionner la bague



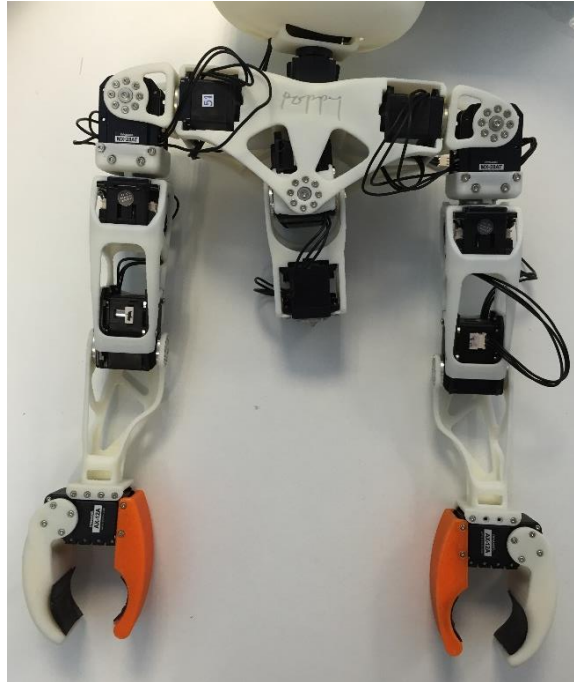
7. Positionner l'ensemble main mobile sur le servomoteur. Mettre et visser 4 vis (V1-M2,6x8)



8. Retourner l'ensemble. Mettre et visser la vis (V1-M2,6x8)



9. Positionner l'avant-bras sur le servomoteur du Poppy torso : attention à ne pas inverser les deux bras (voir photos)



10. Aligner les 3 points présents sur l'avant-bras et sur le servomoteur comme indiqué sur la photo



11. Visser les 8 vis (V1-M2x6) (côté extérieur – côté de la main mobile)



12. Visser les 8 vis (V1-M2x6) de l'autre côté de l'avant-bras (côté intérieur – coté du pouce)



13. Raccorder le câble sur le servomoteur de l'avant-bras

