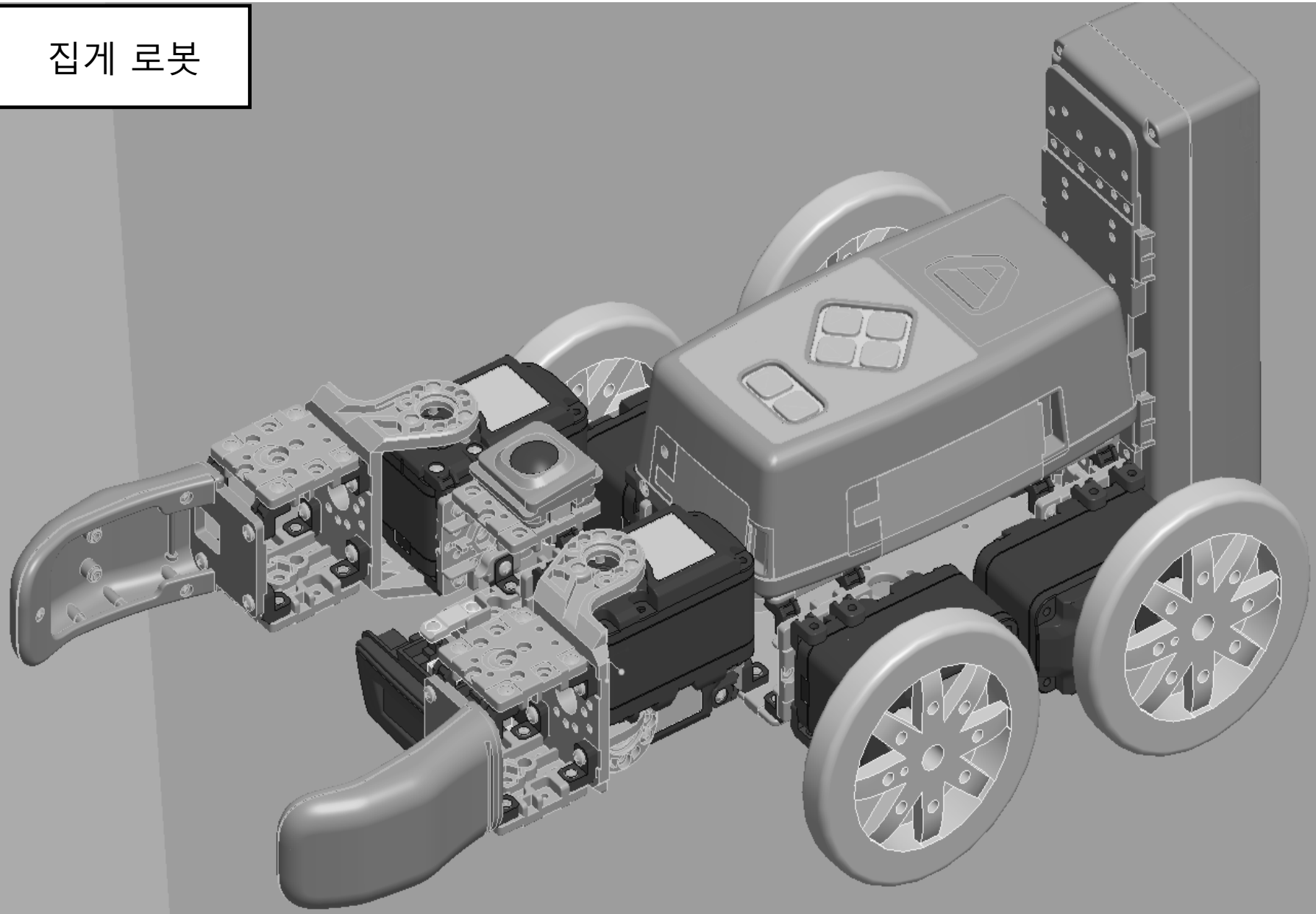


집게 로봇



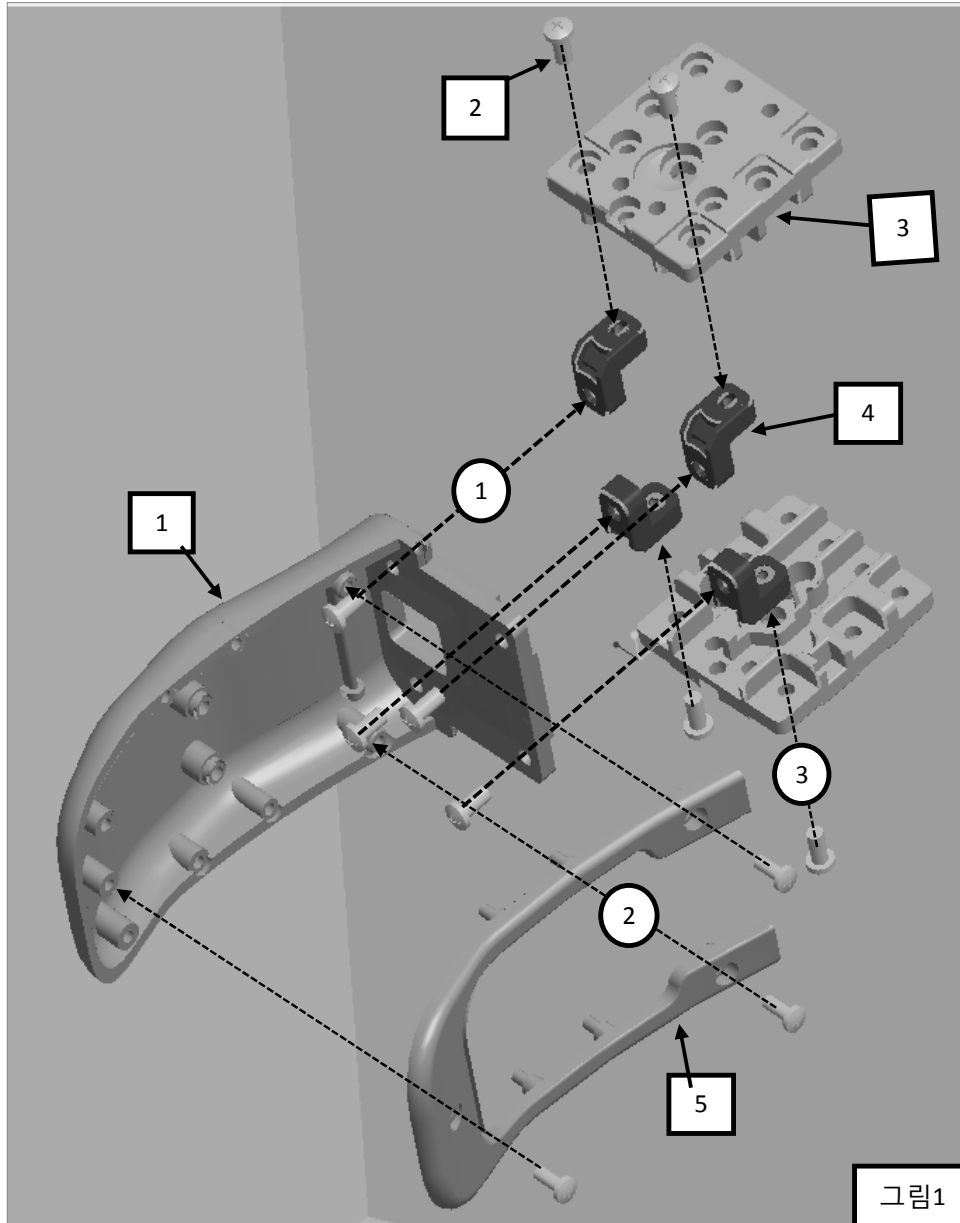


그림1

1	Hand Top Case (DRB-0002)	1
2	PHM 2x4 (DRA-0056)	8
3	U-plate (DRB-0004)	2
4	L-type joint Double Nut(DRJ-0002)	4
5	Hand Bottom Case (DRB-0002)	1

*조립시 지정된 순서로 합니다.

*PHM 2x4를 이용하여 번호 1번 손 Top case에
L type joint double Nut를 조립합니다.

*CHT 1.7x4를 이용하여 손 Top ,Bottom case를 조립합니다.

*그후 PHM 2x4를 이용하여 U Plate를 조립합니다.

*조립후 형상은 그림 2와 같고, 동일하게 2셋트를 조립합니다.

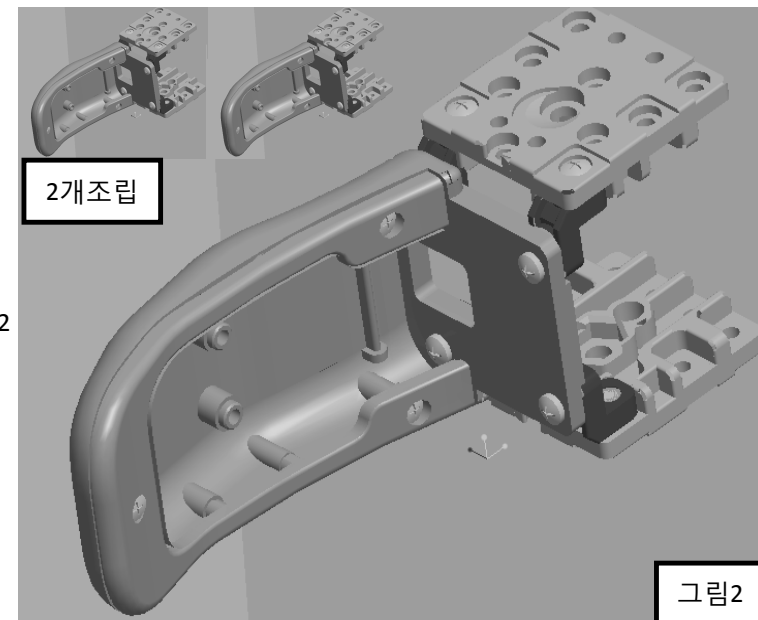
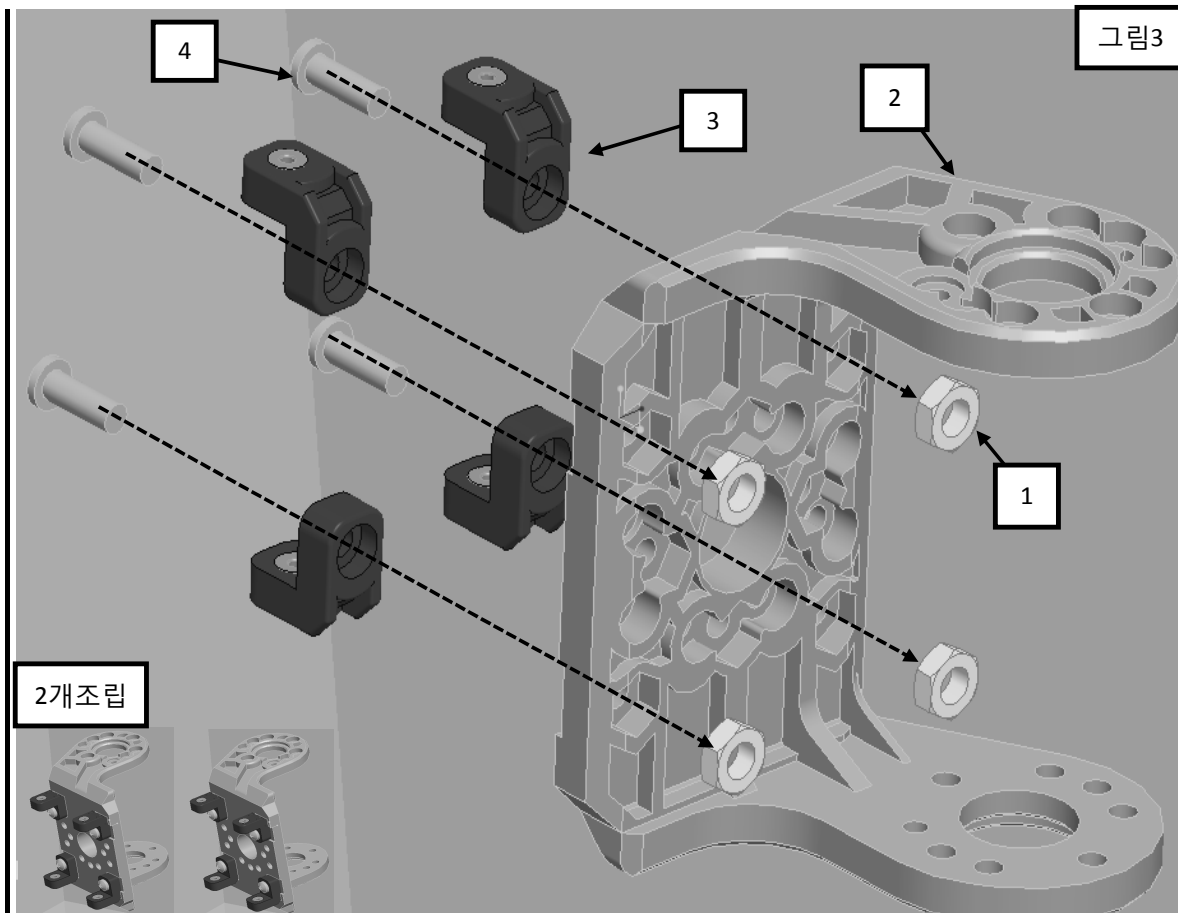
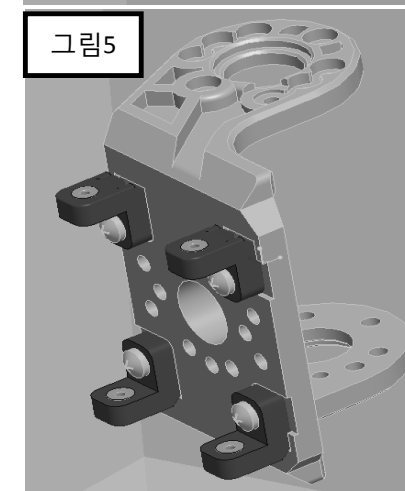
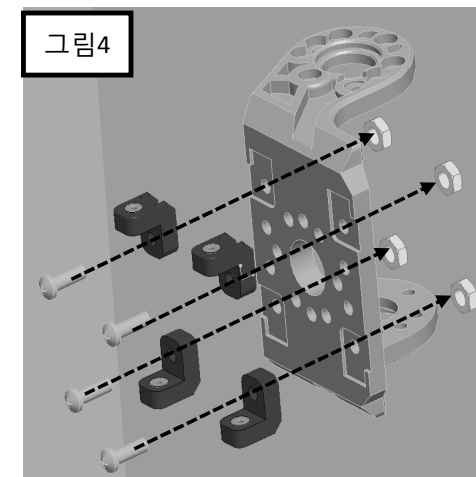


그림2



1	M2 Nut	4
2	U-4 Type Bracket(DRB-0011)	1
3	L-type joint Single Nut(DRJ-0001)	4
4	PHM 2x6 (DRA-0058)	4

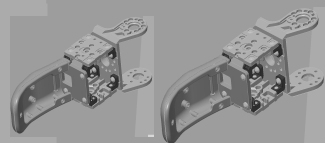


*M2NUT를 먼저 U-4 type bracket에 조립한후에 PHM2x6을 이용하여 L Type Joint Single Nut 를 조립합니다.

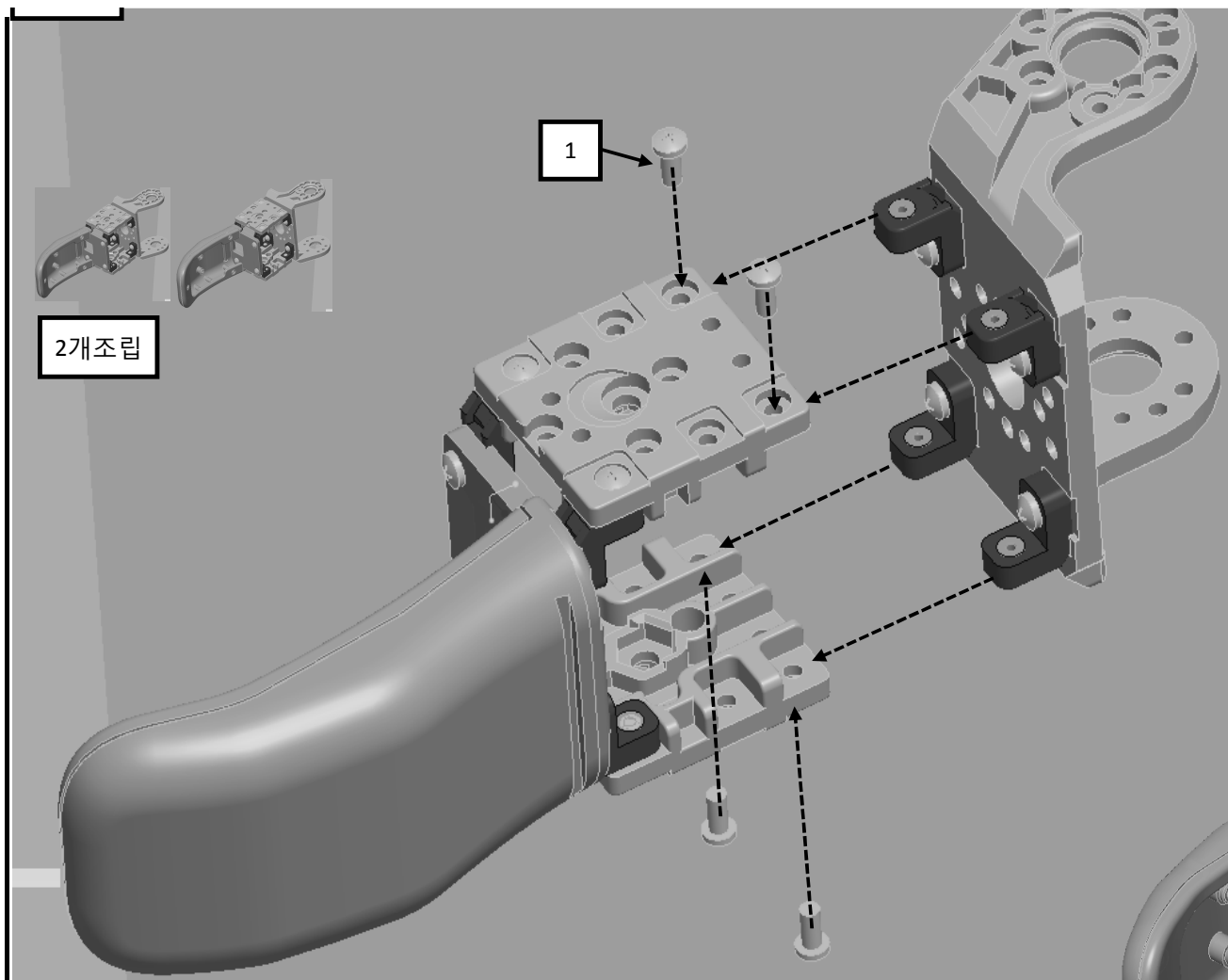
*조립후 형상은 그림 5와 같고, 동일하게 2세트를 조립합니다.



1	PHM 2x4 (DRA-0056)	4
---	--------------------	---



2개조립



*PHM 2x4를 이용하여 1장 2장의 조립체를 2개 조립합니다.

*조립후 형상은 그림7과 같습니다.

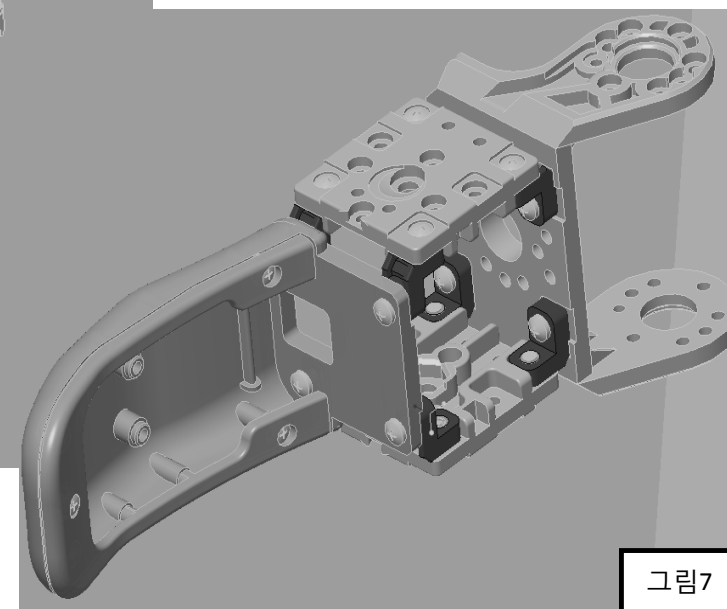


그림7

3장



그림8

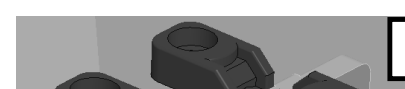
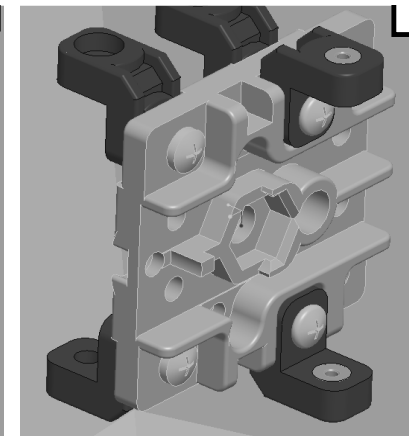
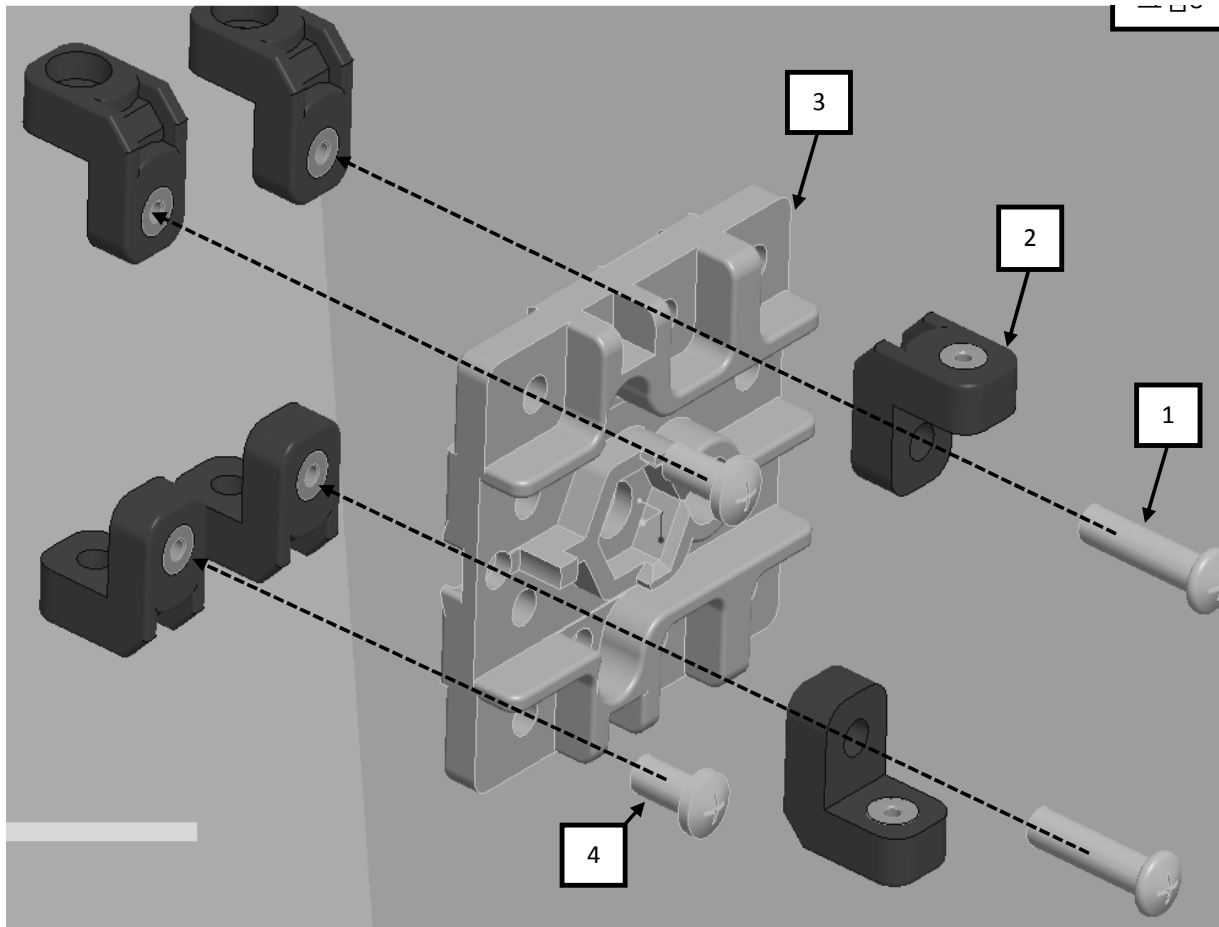
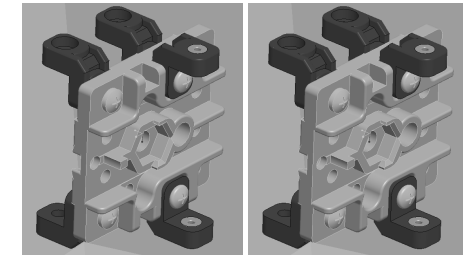


그림9



1	PHM 2x8 (DRA-0059)	2
2	L type joint single nut(DRJ-0001)	6
3	U-plate(DRB-0004)	1
4	PHM 2x4 (DRA-0056)	2



2개조립

*PHM 2x8과, PHM 2x4를 이용하여 L type joint single nut , U-plate, 조립합니다.

*조립 후 형상은 그림 9과 같습니다.

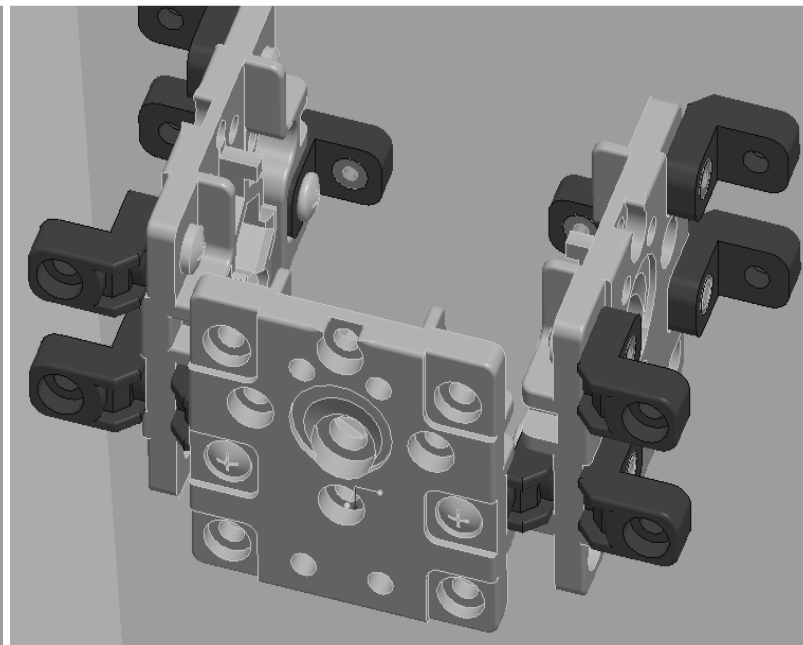
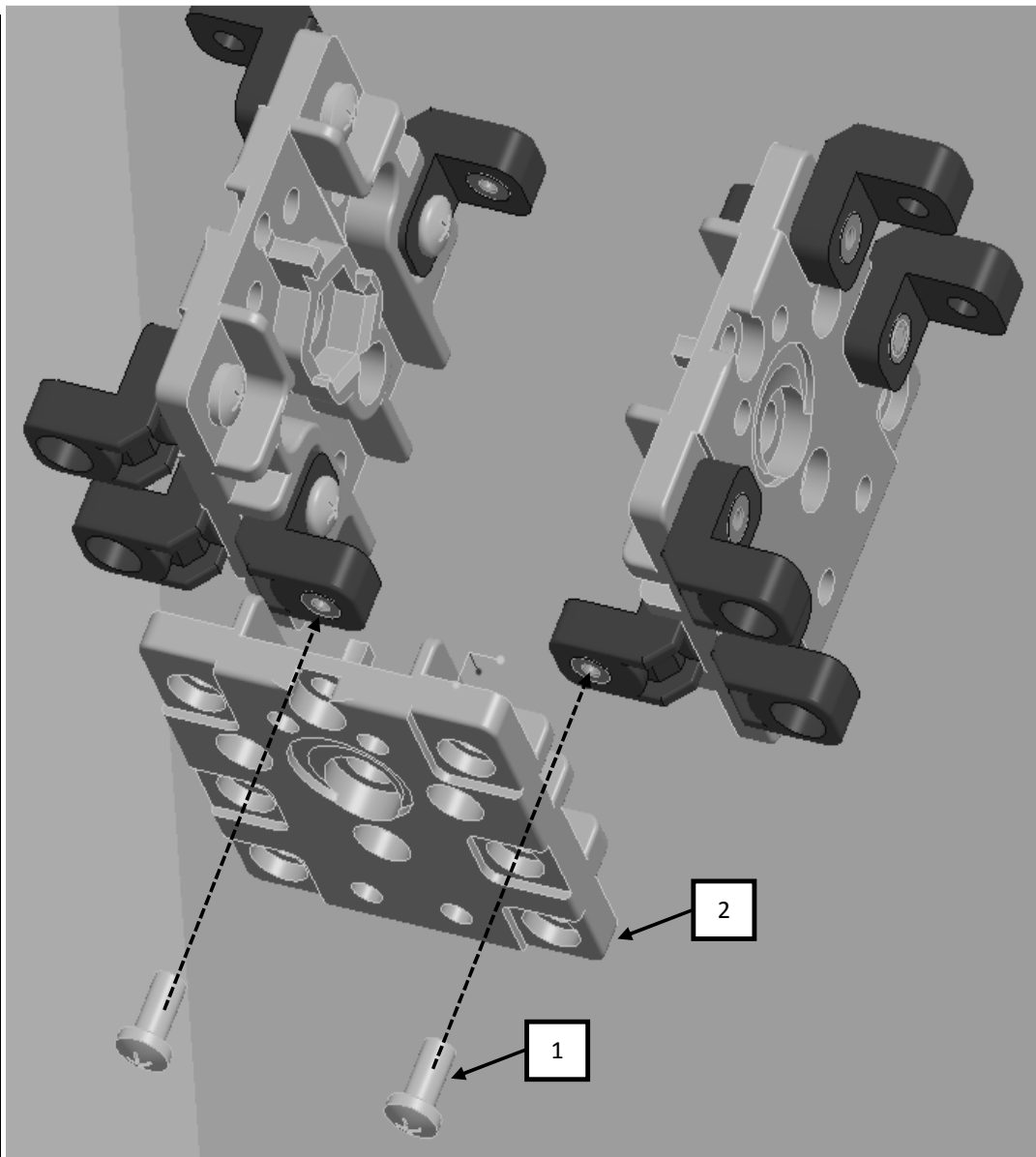
*조립은 2세트를 합니다.



그림10



그림11



1	PHM 2x6 (DRA-0058)	2
2	U-plate(DRB-0004)	1

*PHM 2x6과 U-plate를 이용하여 4장의 조립체 2개를 조립합니다.

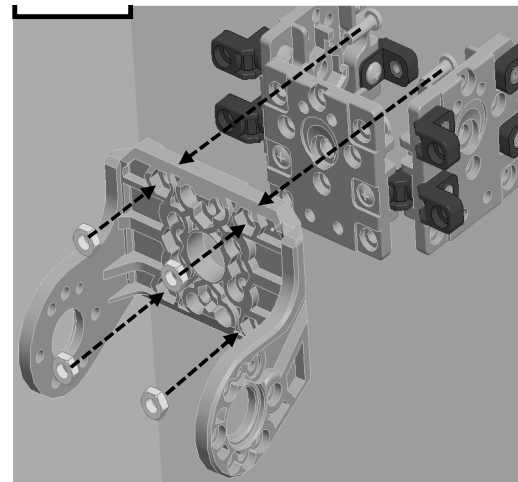
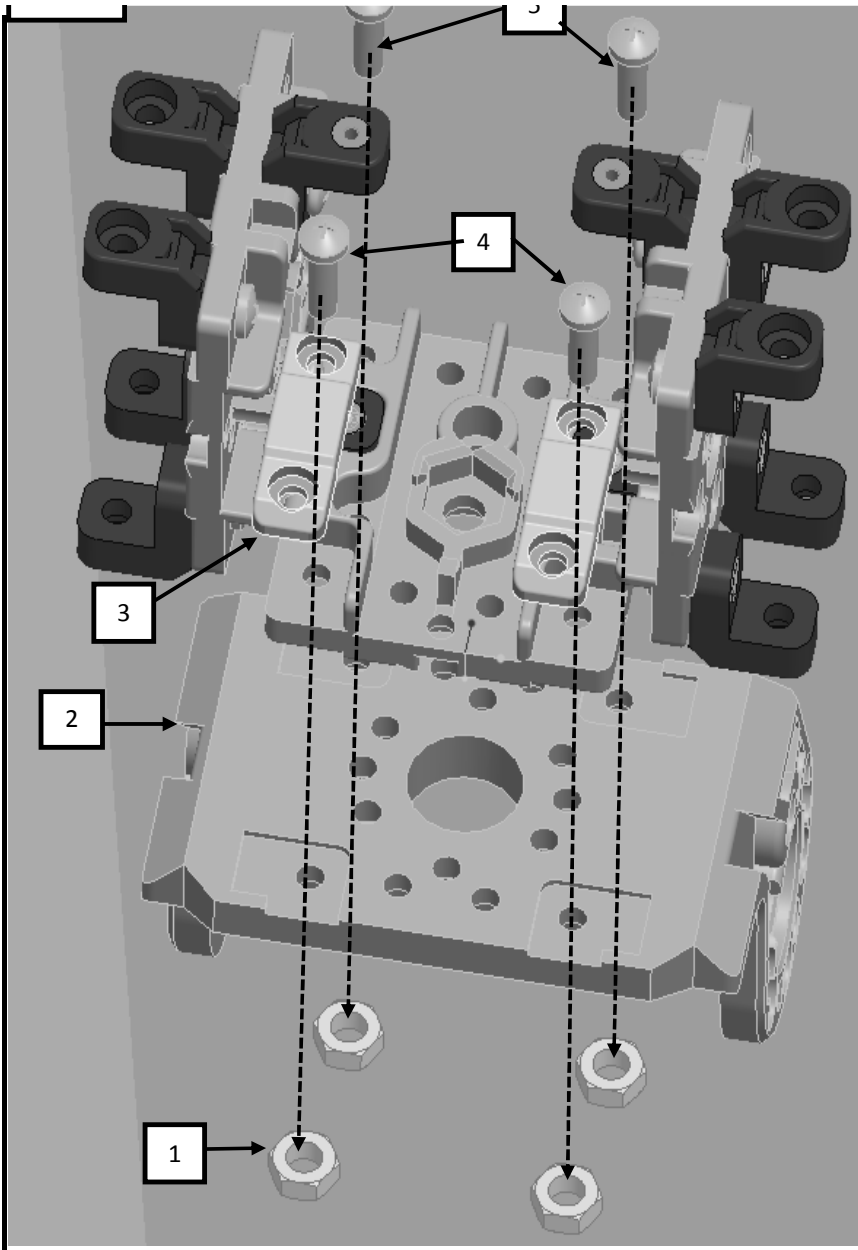
*조립하면 그림 10과 같다.

그림12

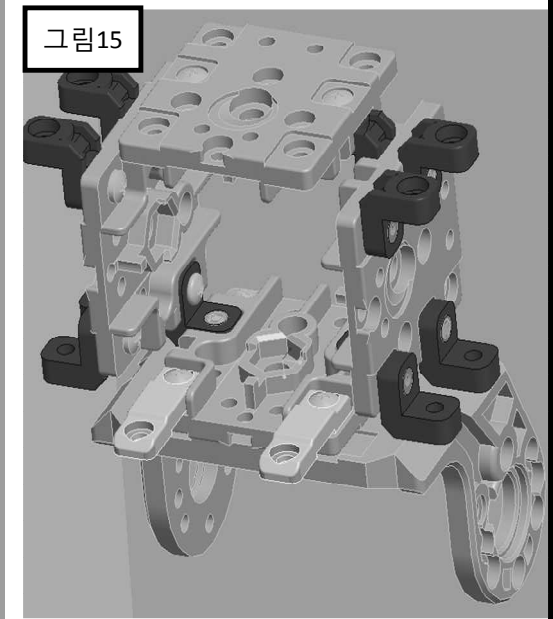
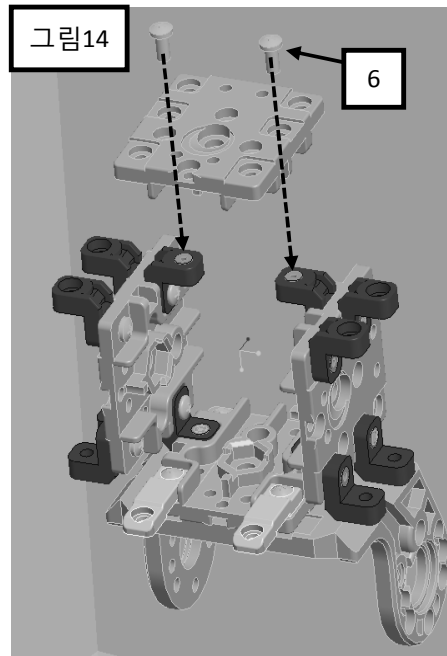


그림13





1	M2 Nut(DRA-0051)	4
2	U-4 Type Bracket(DRB-0011)	1
3	I type joint 16mm(DRJ0007)	2
4	PHM 2x8 (DRA-0059)	2
5	PHM 2x6 (DRA-0058)	2
6	PHM 2x4 (DRA-0056)	2



*M2 Nut 를 U-4bracket에 먼저조립후 PHM 2x8과 6을 이용하여 5장의 조립체에 조립
*조립후 최종 형상은 그림 15와 같습니다.

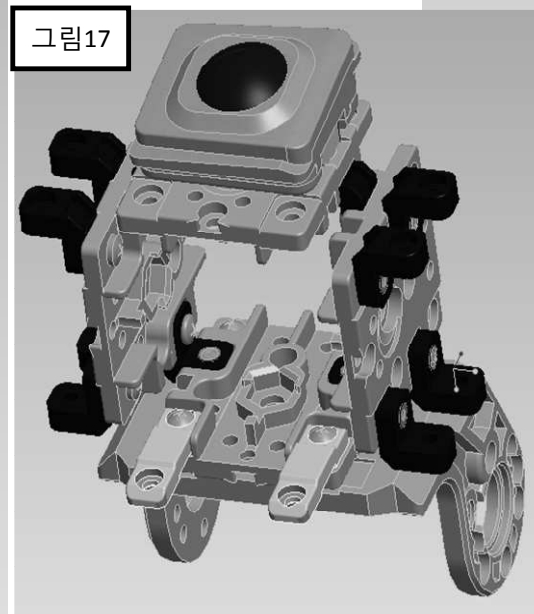
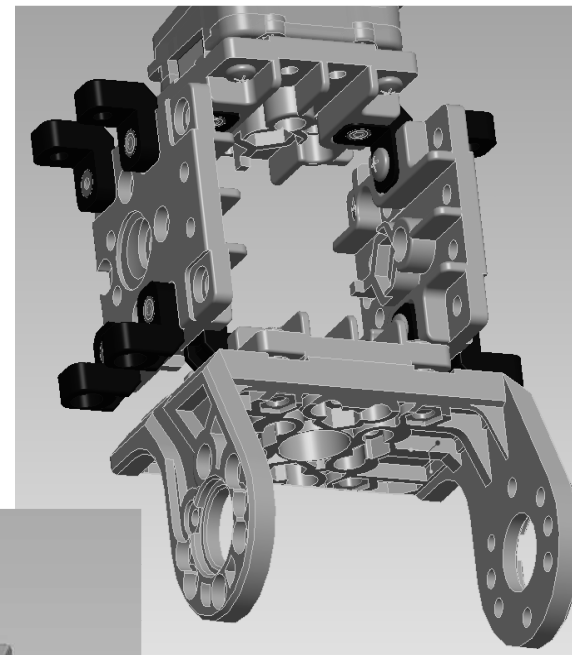
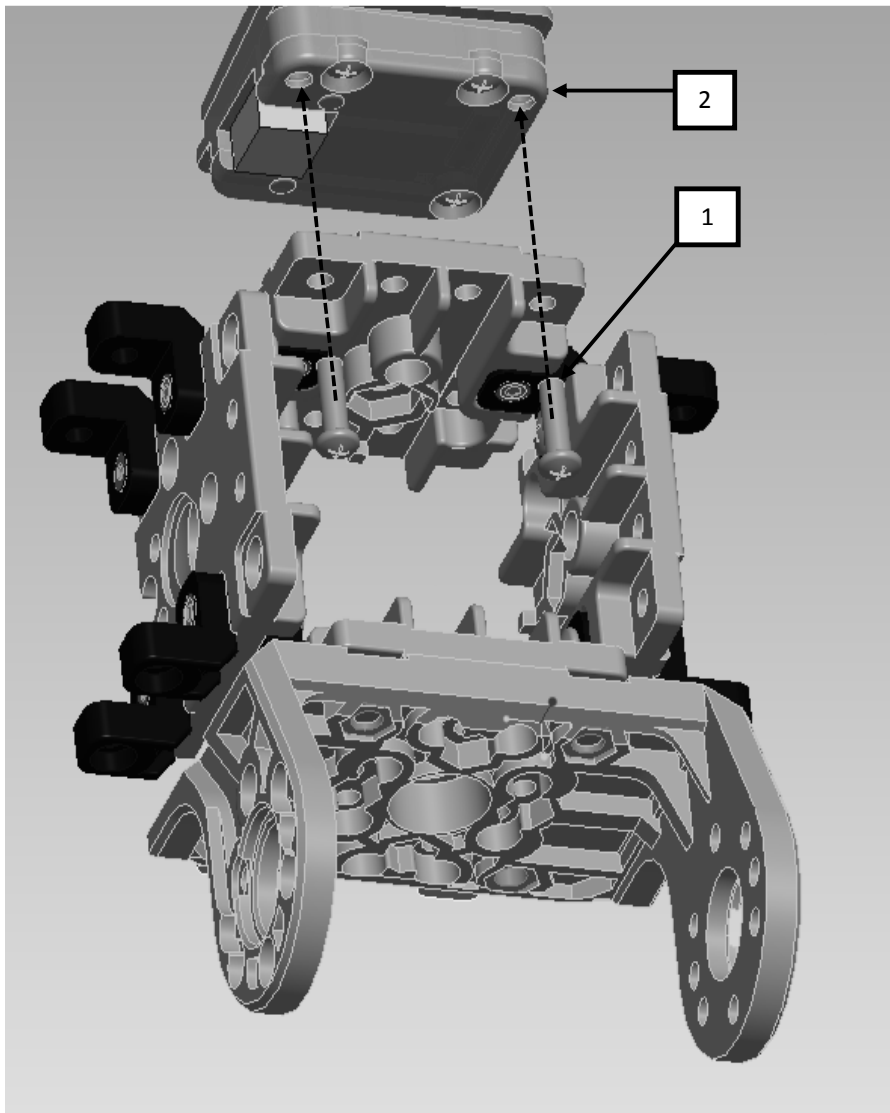
6장

그림16



그림18





1	PHM 2x5 (DRA-0057)	2
2	IR receiver(DRI-0004)	1

*PHM 2x5을이용하여 9장의 조립체에 조립한다.

*조립하면 그림 18과 같습니다.

그림19

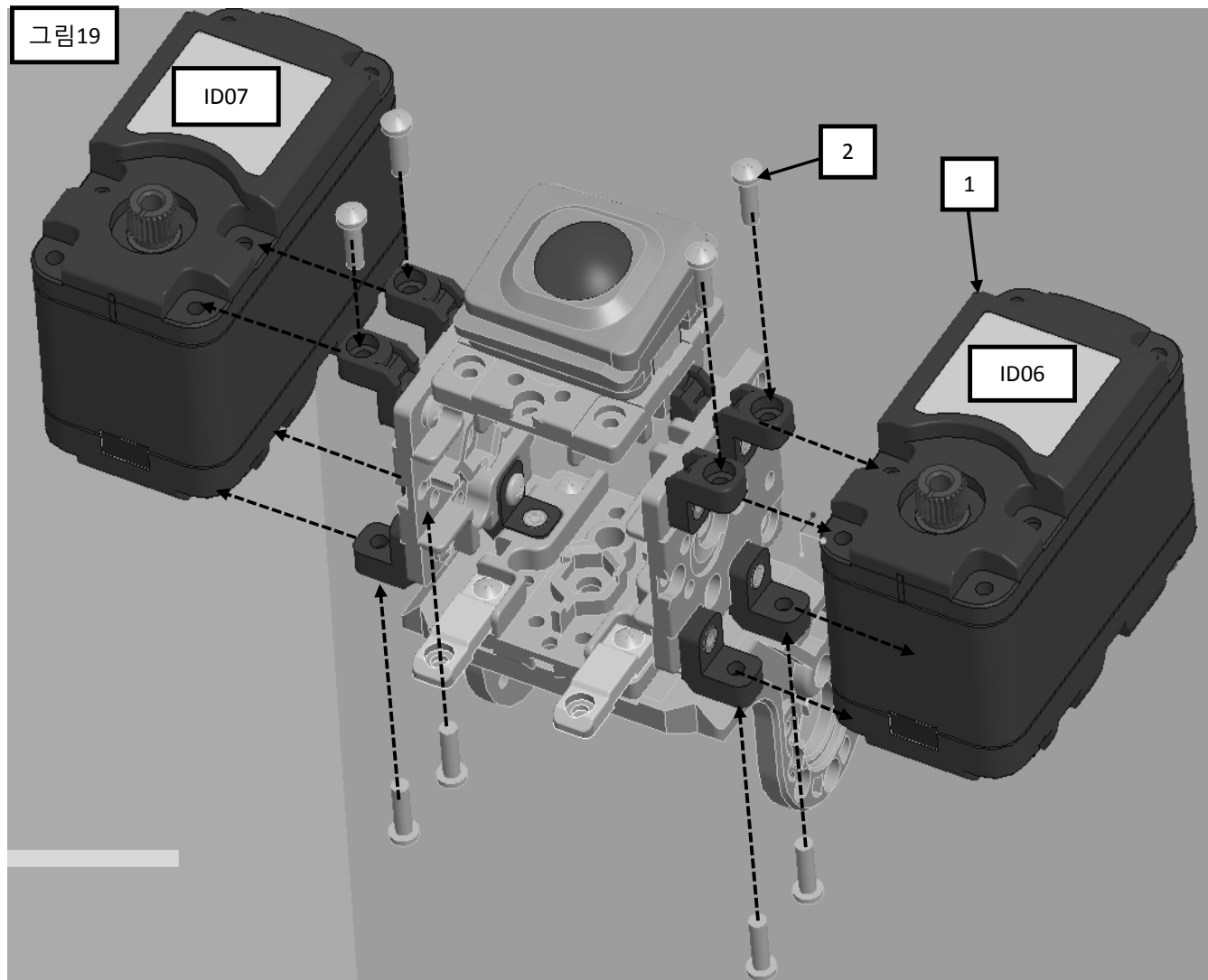
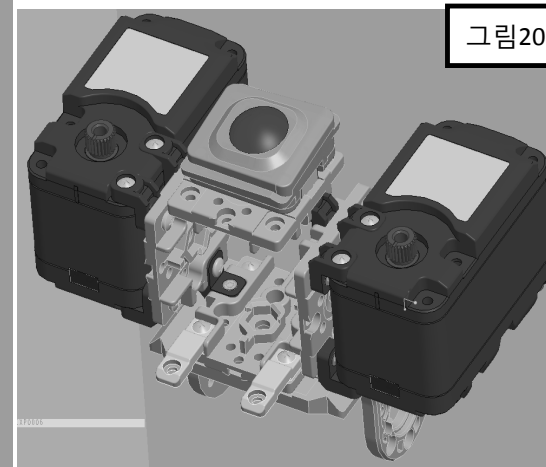


그림20



1	PHM 2x6 (DRA-0058)	8
2	SERVO, ID,6,7	1

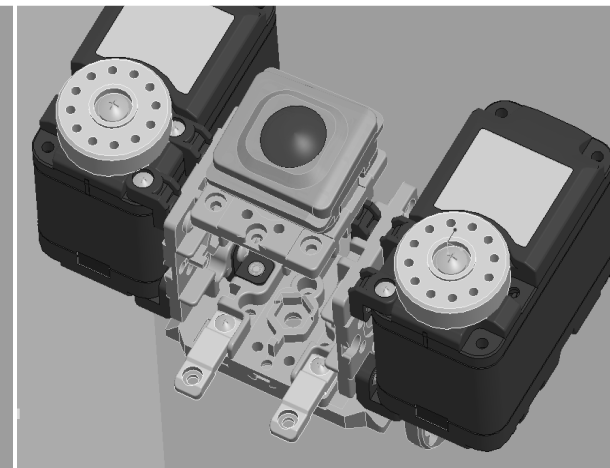
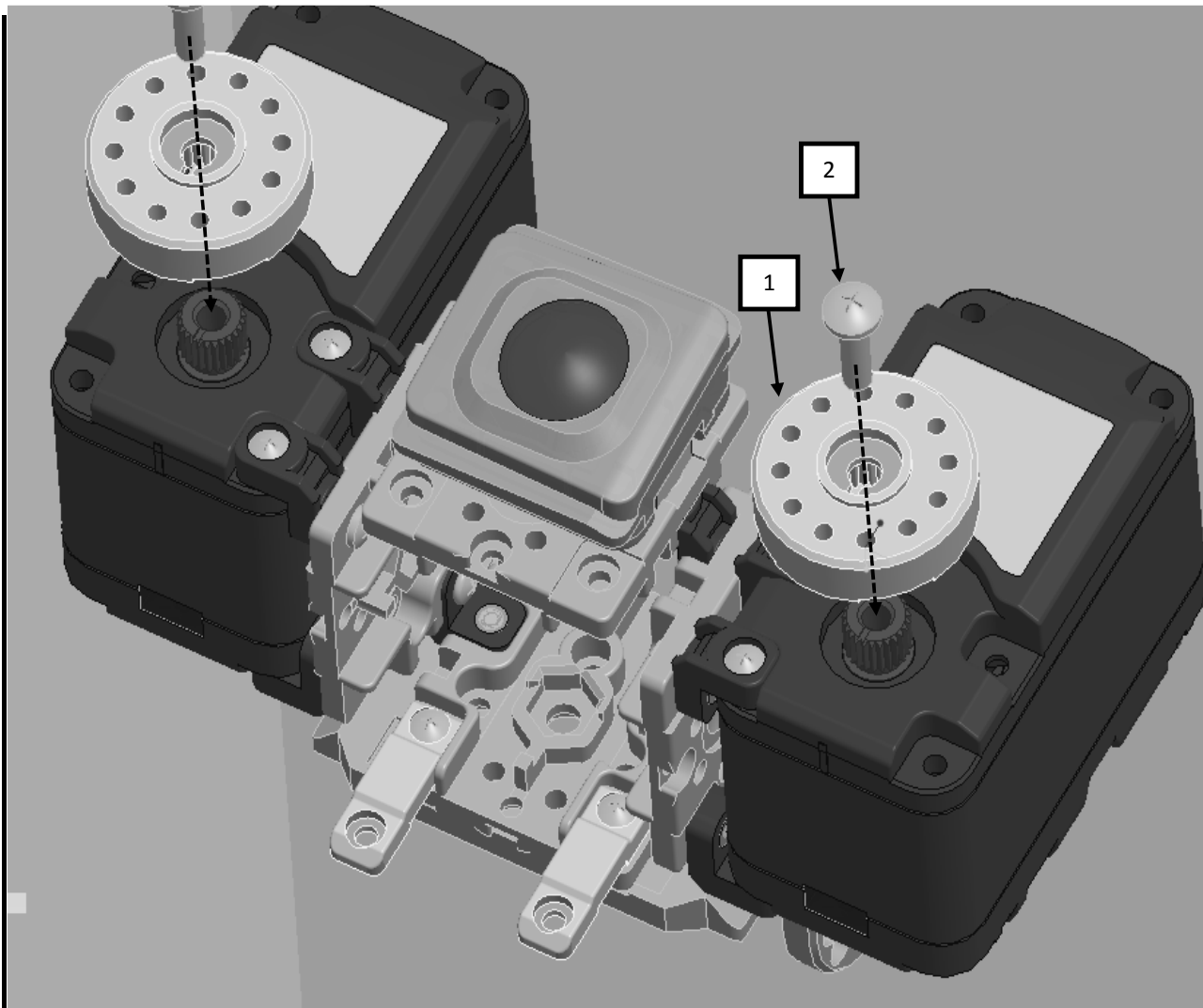
*PHM2X6을 이용하여 그림19과 같이 조립합니다. 조립후 형상은 그림 20과 같습니다.

그림21



그림22





1	HORN(DRH 1001)	2
2	PHT 2.6x8(DRA-0067)	2

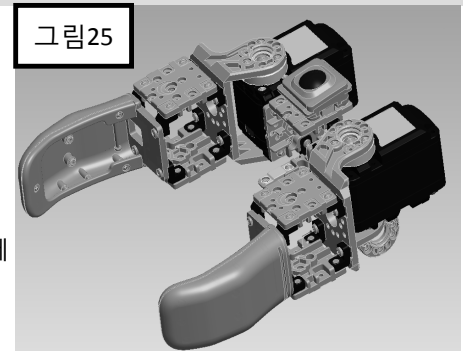
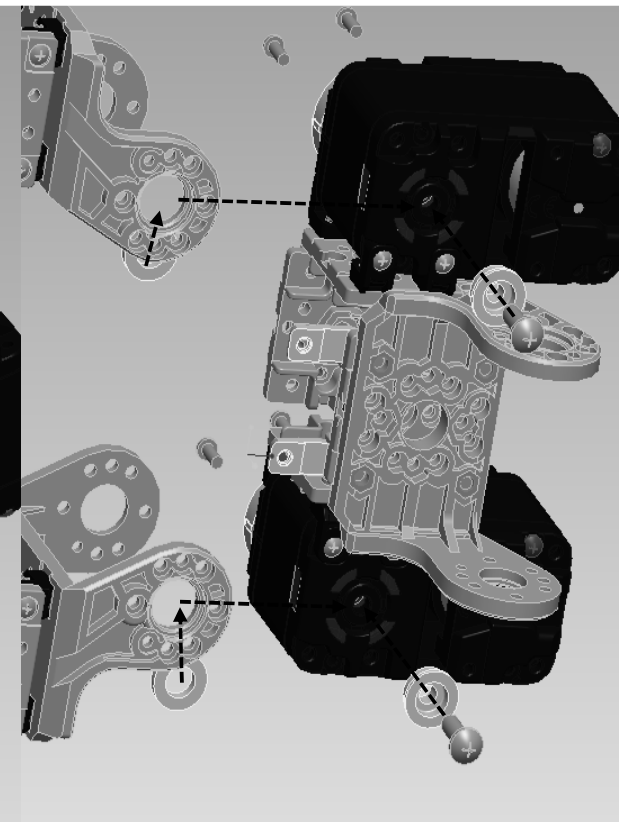
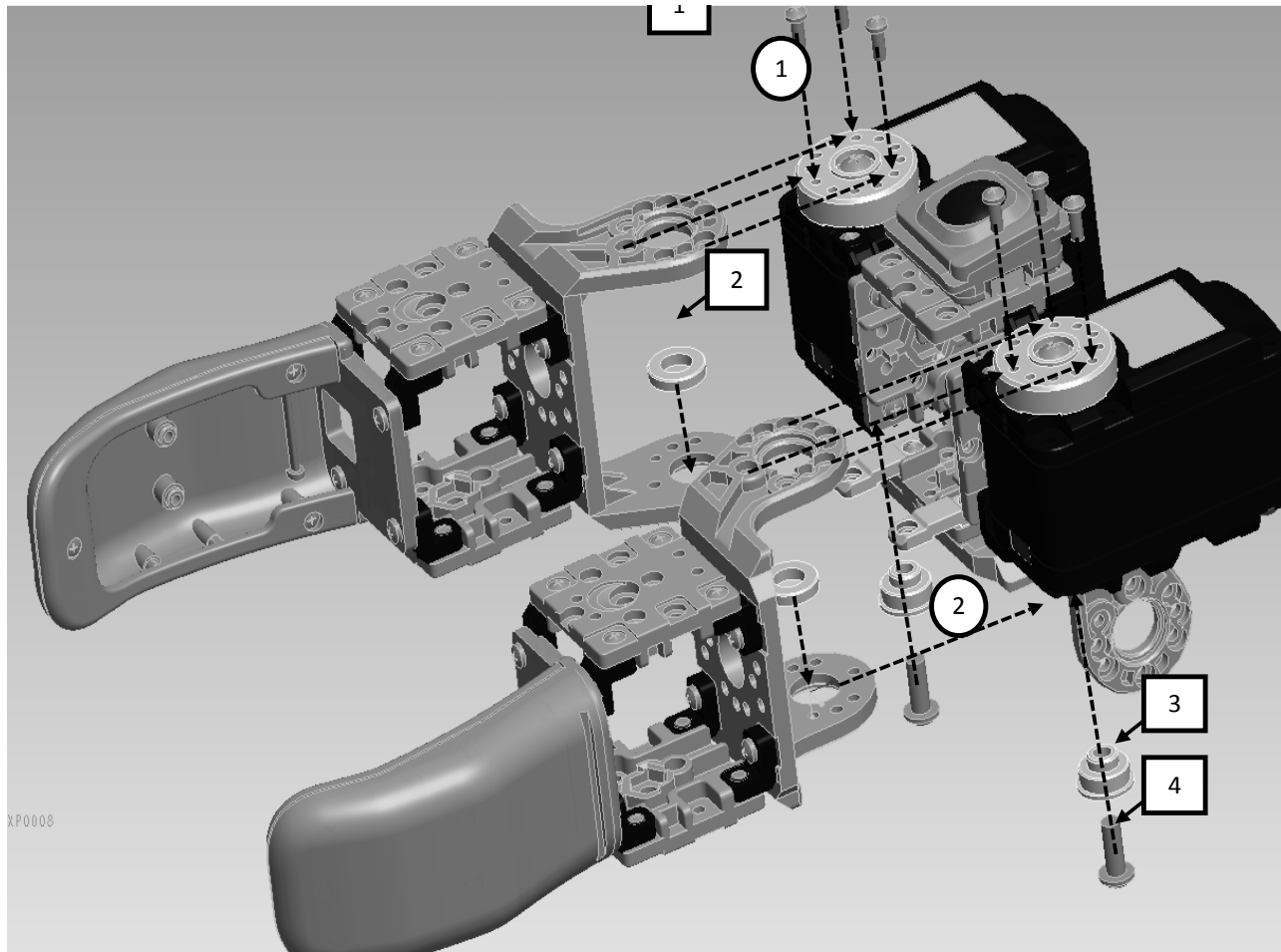
*PLASTIC HORN을 PHT 2.6x8 을 이용하여 조립합니다.

9장

그림23

1

그림24

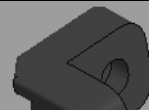


1	PHT 2x5(DRA-0064)	6
2	Washer(DRJ-0011)	2
3	Bushing(DRJ-0011)	2
4	PHM 3x8(DRA-0062)	2

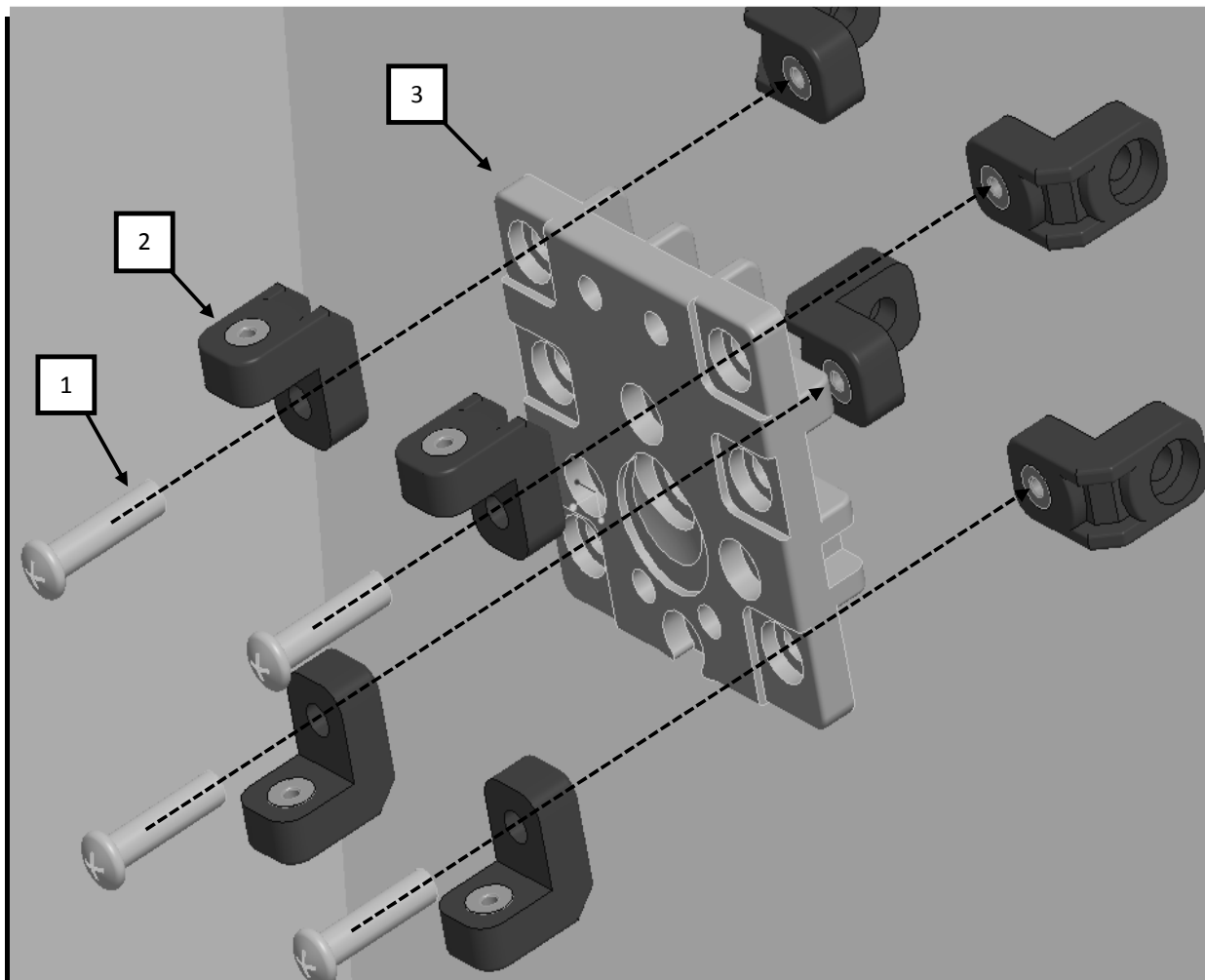
*조립순서는 표시된 순서대로 합니다. PHT 2x5를 이용하여 9장의 조립체 2개를 그림25 과 같이 조립합니다.
 *그후 washer와 bushing을 PHM 3x8을 이용하여 조립합니다.
 *조립후 최종형상은 그림 25과 같습니다.

10장

그림26



1	PHM 2x8	4
2	L type joint single nut(DRJ-0001)	8



3	U-plate(DRB-0004)	1
---	-------------------	---

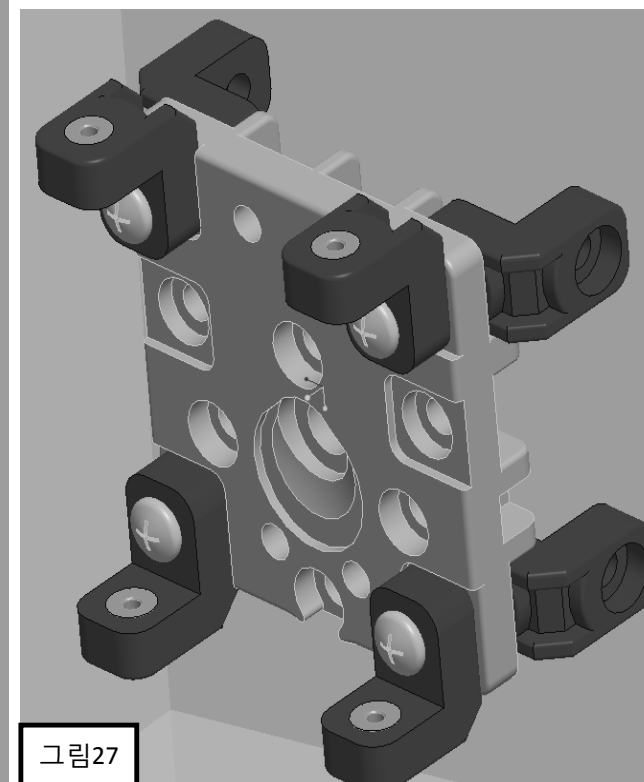
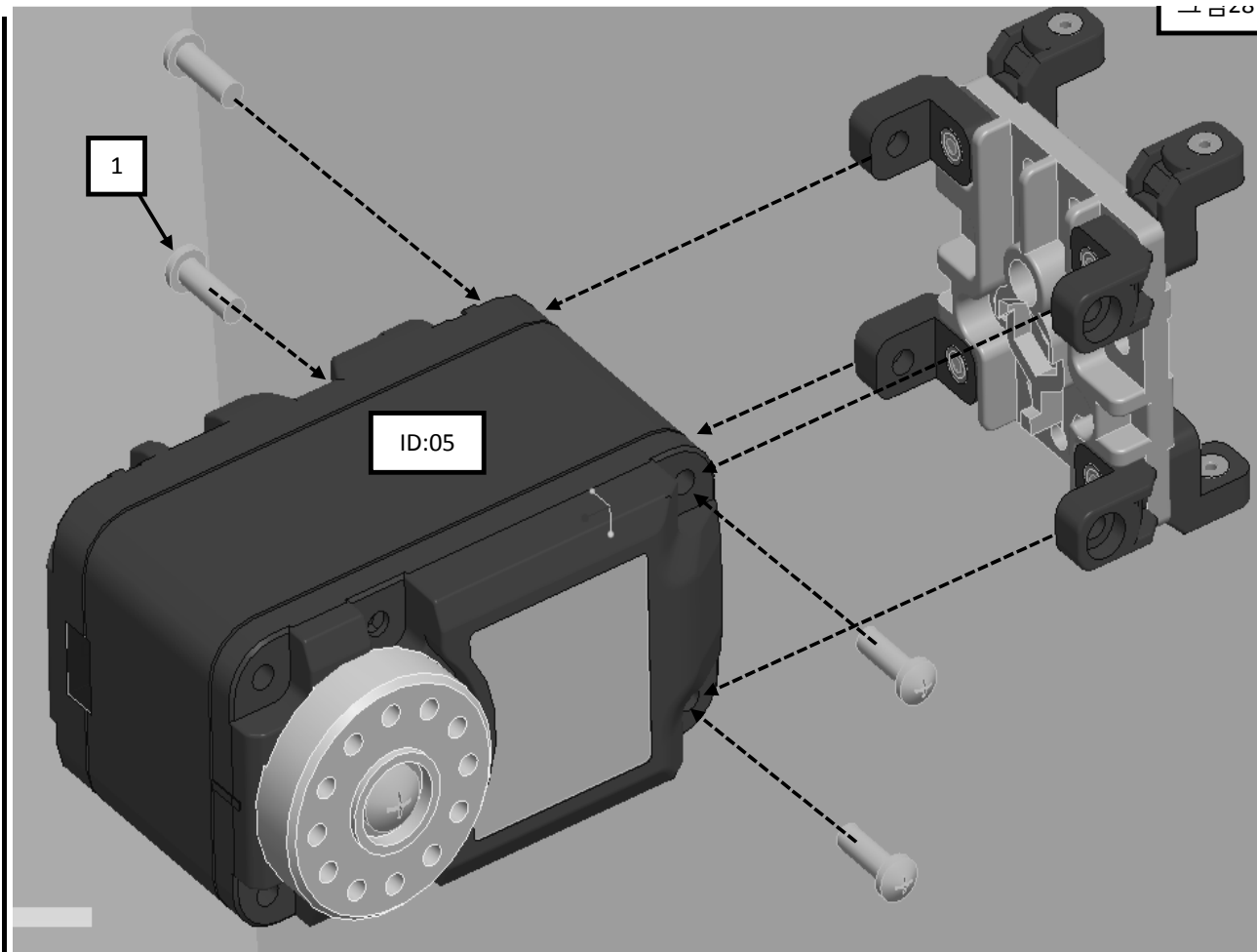


그림27

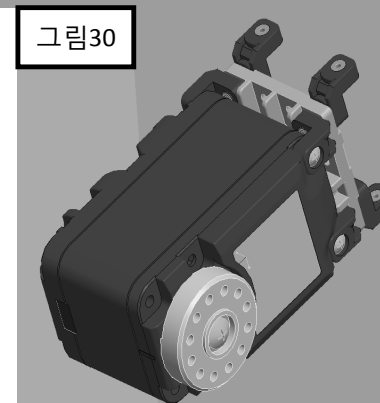
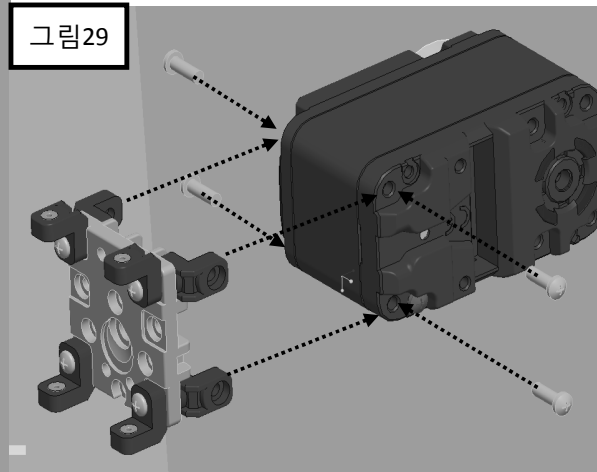
*PHM 2x8 과 L type joint single nut ,를 조립합니다. 조립후 그림 16과 같습니다.



그림28

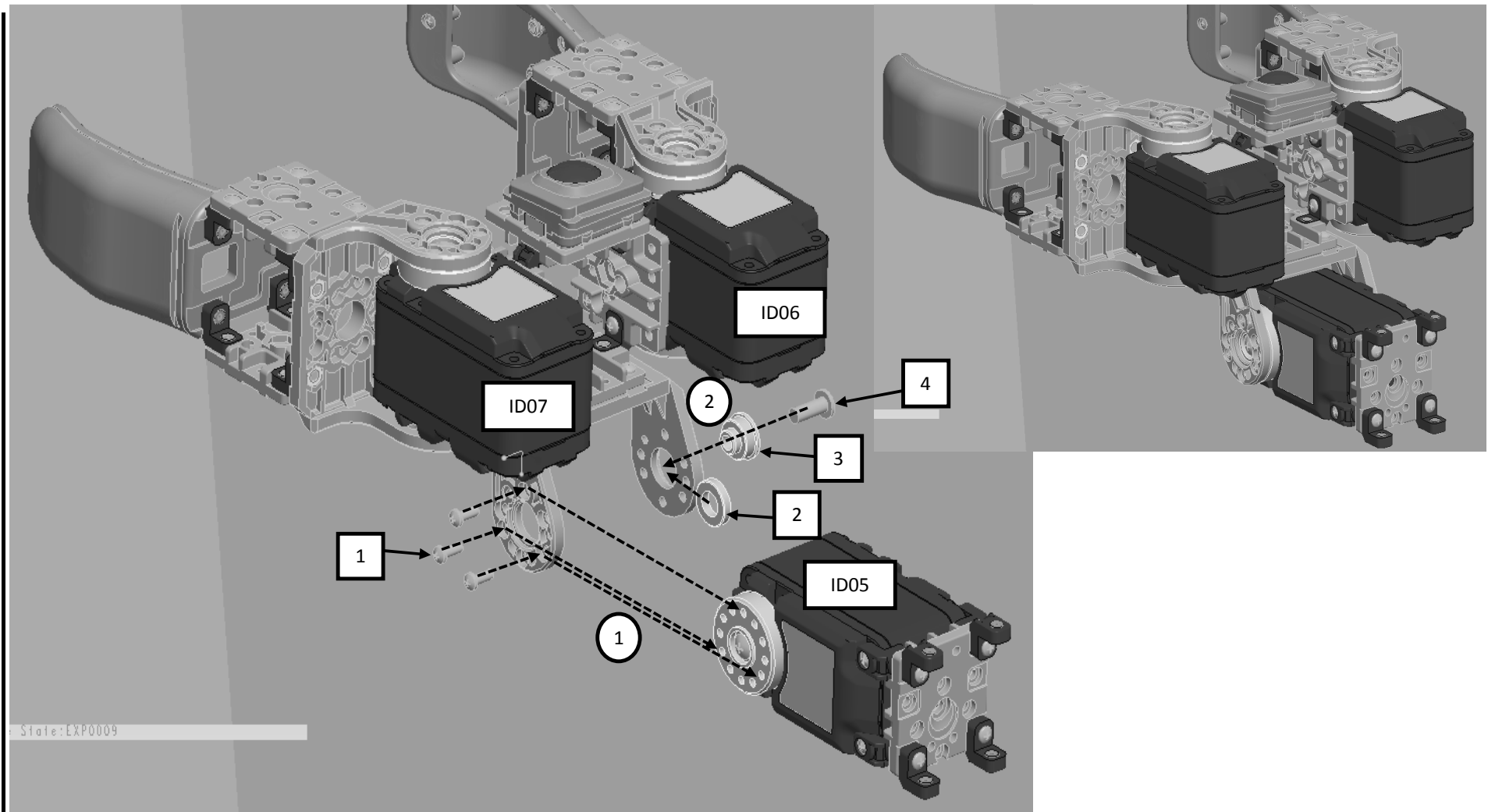


1	PHM 2x6 (DRA-0058)	4
---	--------------------	---



- * PHM 2x6을 이용하여 8장에서 조립된 조립체를 조립합니다.
- * 조립 후 형상은 그림 30과 같습니다.

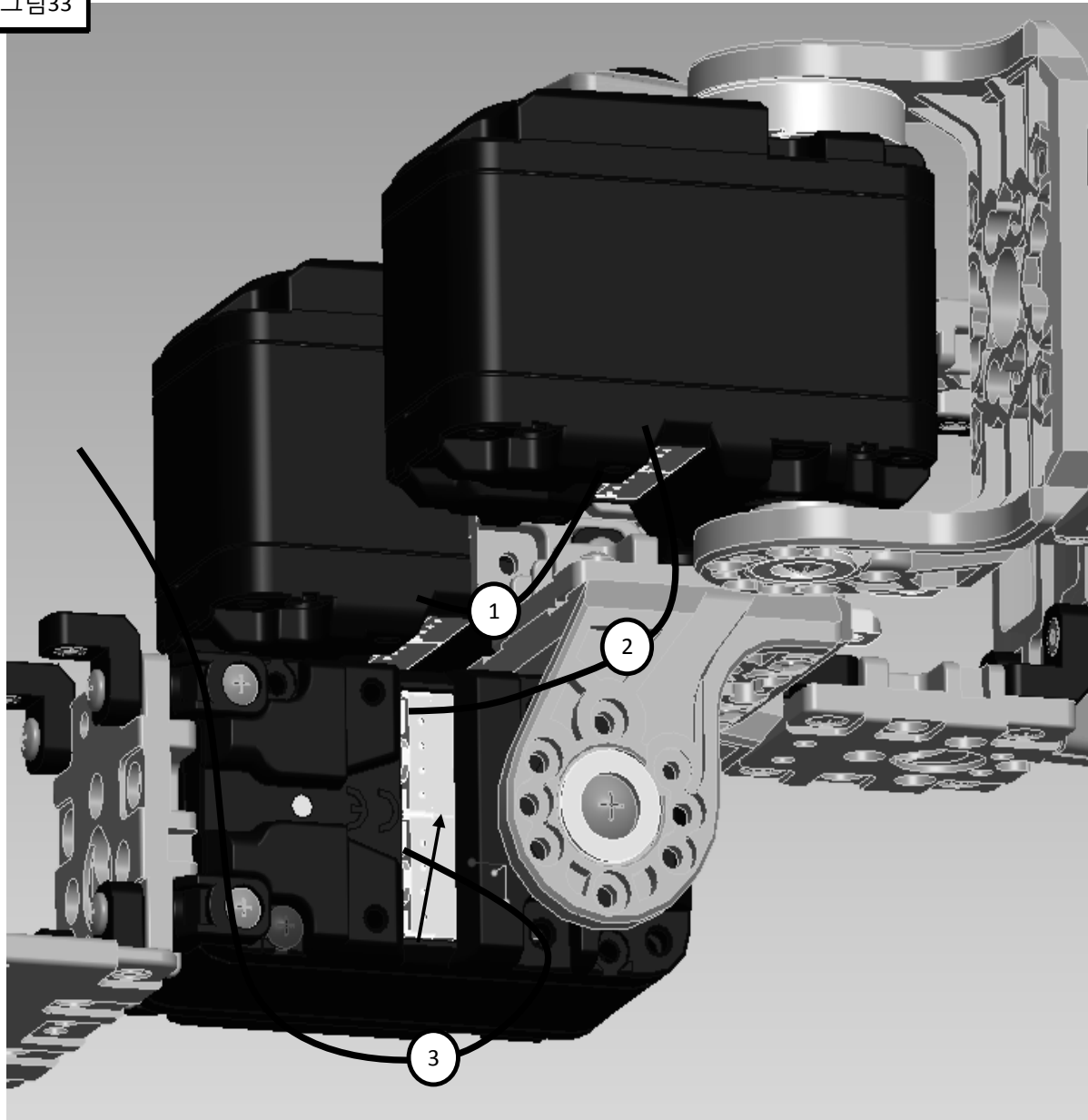




1	PHT 2x5(DRA-0064)	3
2	Washer (DRJ-0011)	1
3	Bushing (DRJ-0011)	1
4	PHM 3x8 (DRA-0062)	1

*C-PLATE 4개를 PHM 2X5를 이용하여 그림 25와 같이 조립합니다. 조립후 형상은 그림 32와 같습니다.

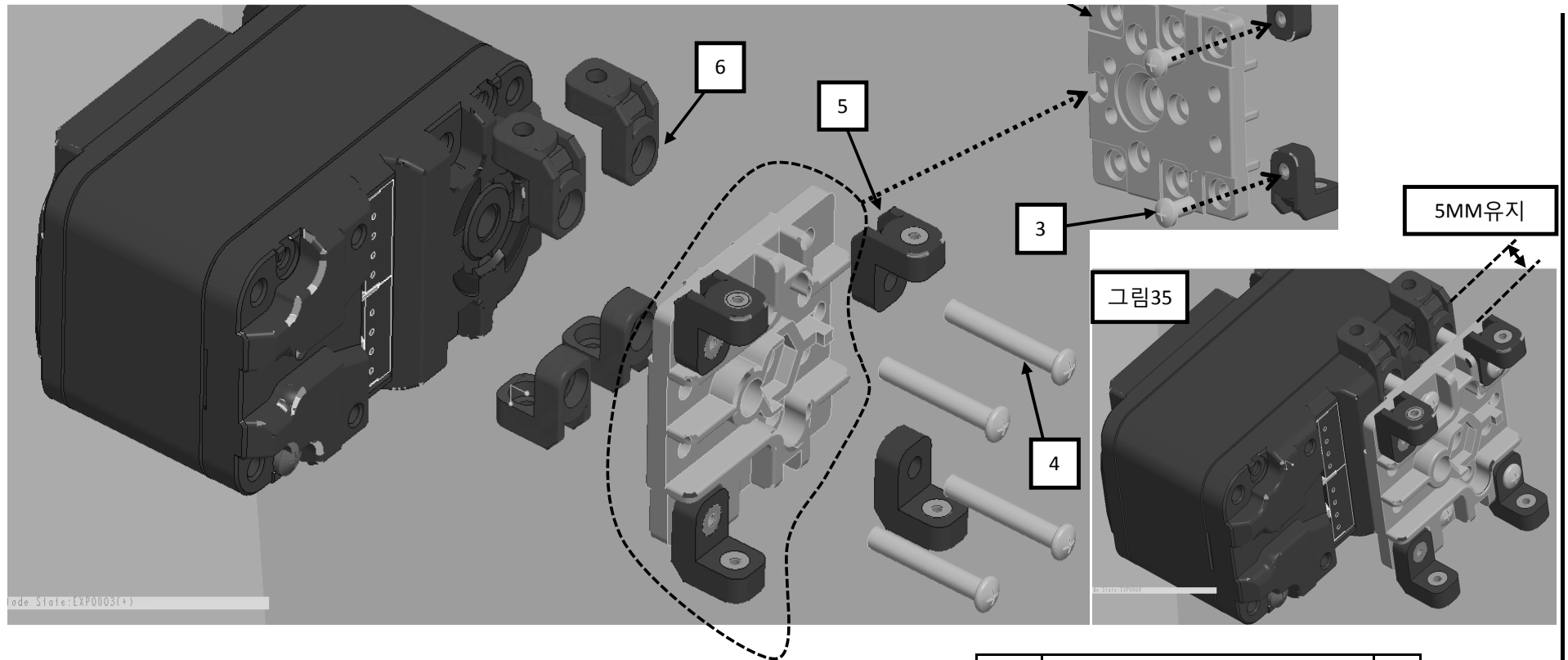
그림33



*1번 ,2번,3번 순서로 75mm 와이어를 연결합니다.

그림34





1	L-type joint Double Nut(DRJ-0002)	2
2	U-plate(DRB-0004)	1
3	PHM 2x4 (DRA-0056)	2
4	PHM 2x13(DRA-0054)	4
5	L-type joint Single Nut(DRJ-0001)	2
6	L-type joint Hole only (DRJ-0001)	4

* 서보조립시 그림 35와 같이 약 5MM정도 간격을 유지해서 최종 조립을 하지 않은 상태로 조립합니다.

* 다음 장에서 와이어를 연결한후 스크류를 잠급니다.

* 조립은 4세트(ID 1,2,3,4)를 합니다.

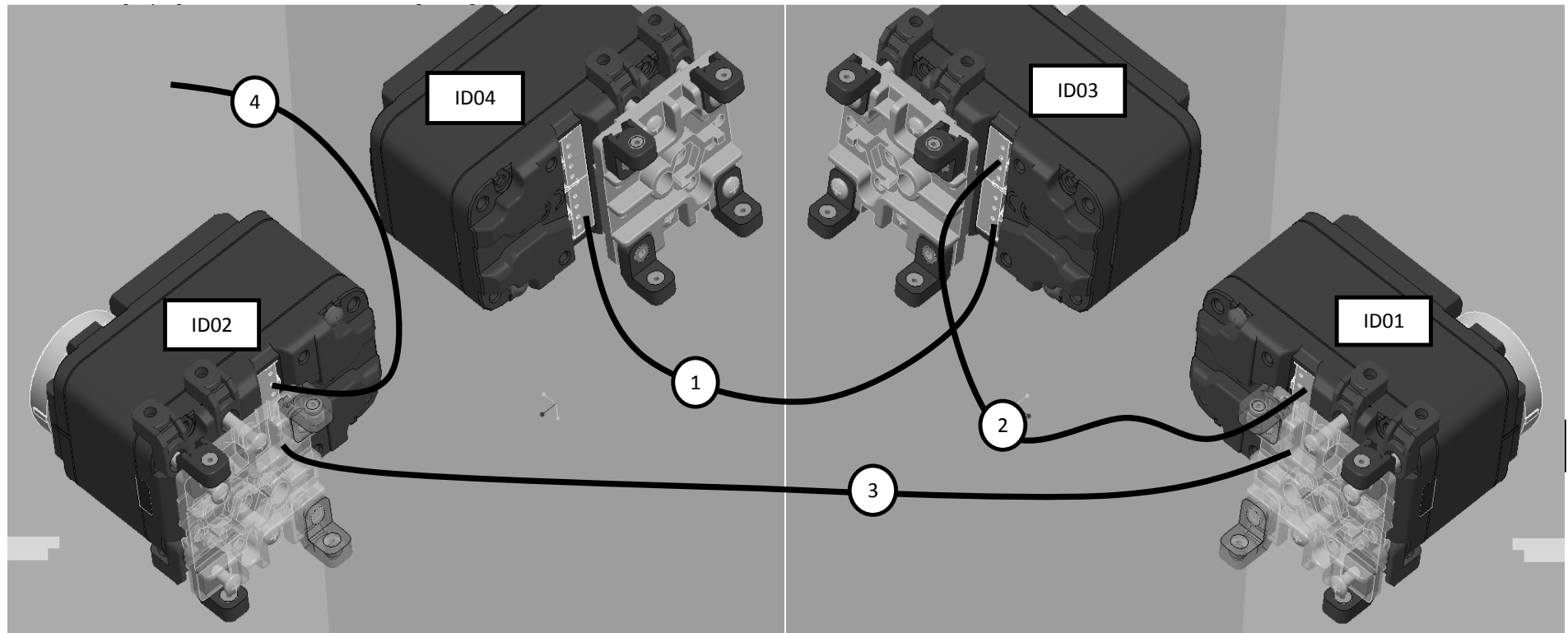


그림38

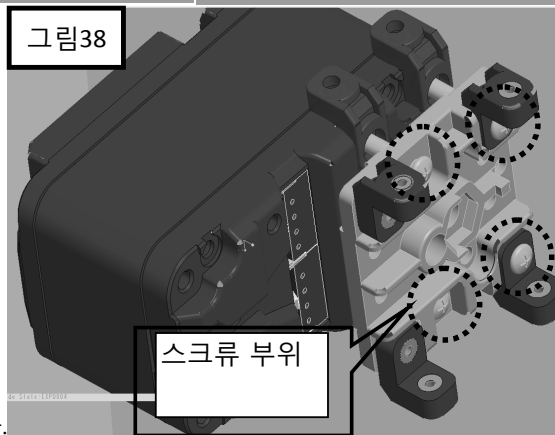
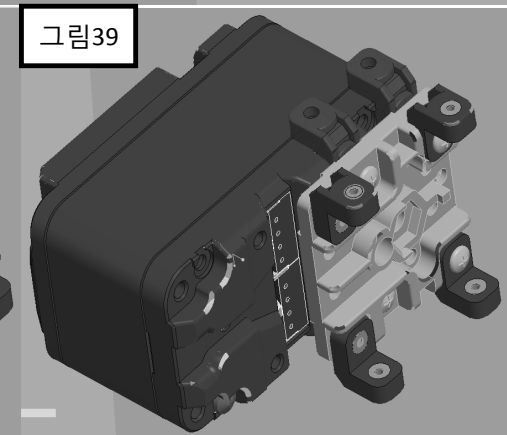


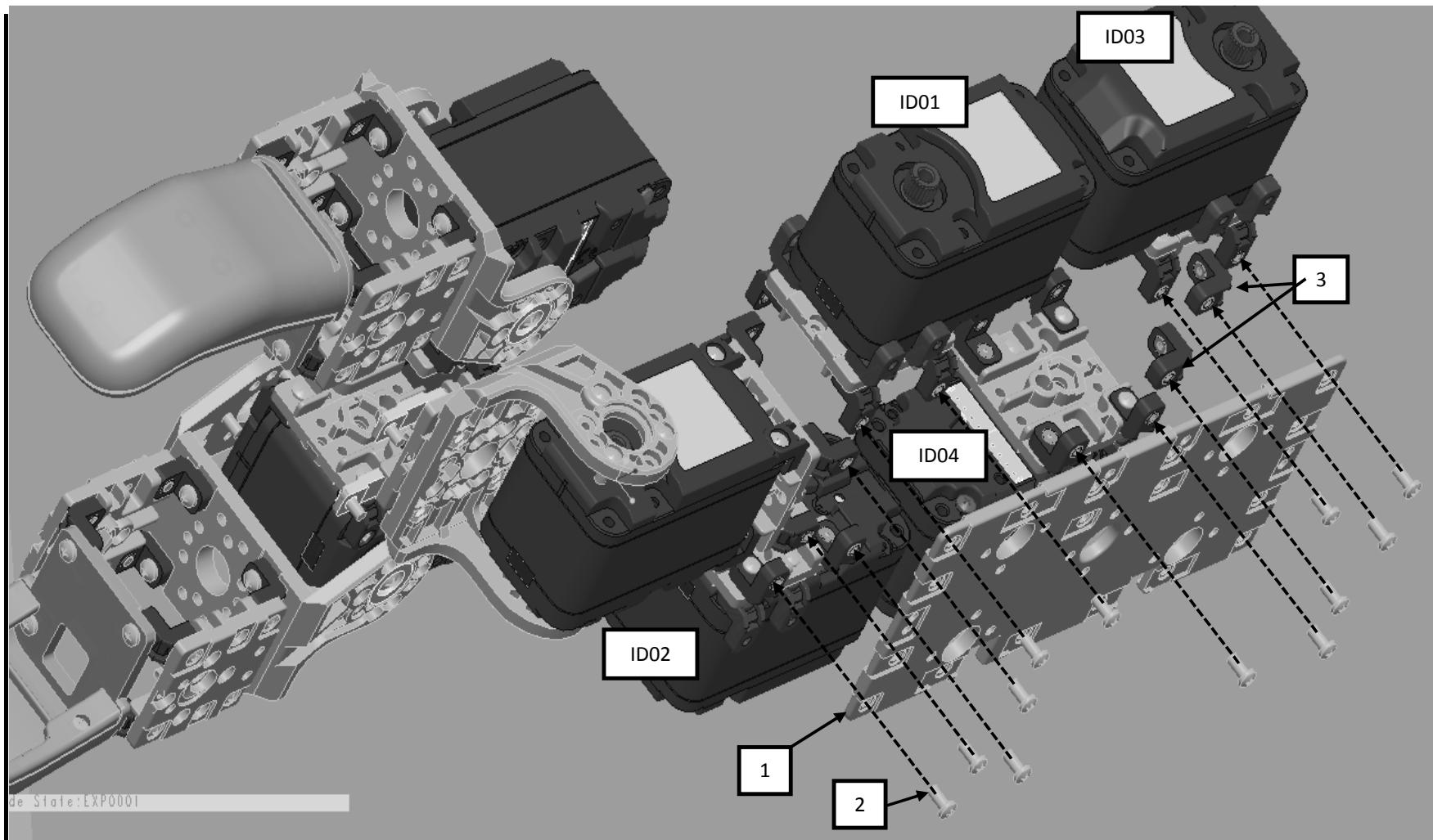
그림39



- * 1번 2번 3번 은 .100mm 와이어로 그림과 같이 연결합니다.
- * 4번은 75mm 와이어를 이용하여 결선합니다.
- * 와이어를 연결한다음 각 서보에서 5MM 정도 남아 있는 표시된 부분의 스크류를 최종 조립하면 그림 39와 같습니다.

그림40





1	C-Plate (DRB-0001)	1
2	PHM 2x4 (DRA-0056)	12
3	L-type joint Double Nut(DRJ-000)	2

*PHM 2x4를 이용하여 서보 ID 1,2,3,4 과 기존 13장에서 조립된 Assy를 조립합니다.

*L type joint double nut 2개를 PHM 2x4를 이용하여 조립합니다.

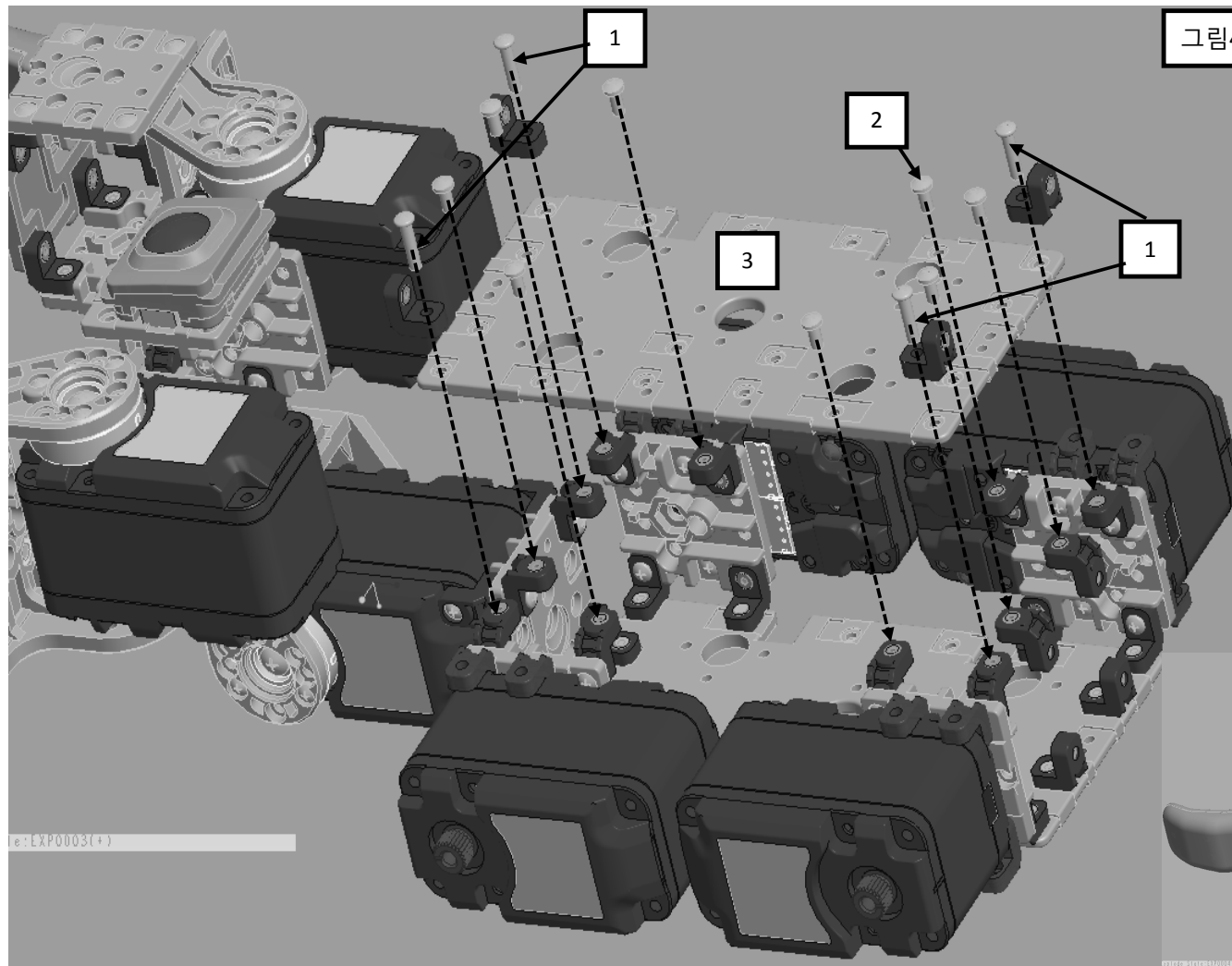


그림41

2	PHM 2x4 (DRA-0056)	8
3	C-Plate (DRB-0001)	1

*PHM 2x6을 이용하여 왼쪽 뒷다리와,
오른쪽 뒷다리를 조립합니다.

*조립후 최종 형상은 그림 42와 같습니다.

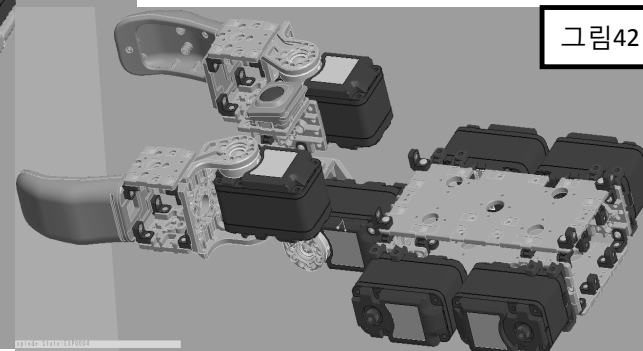
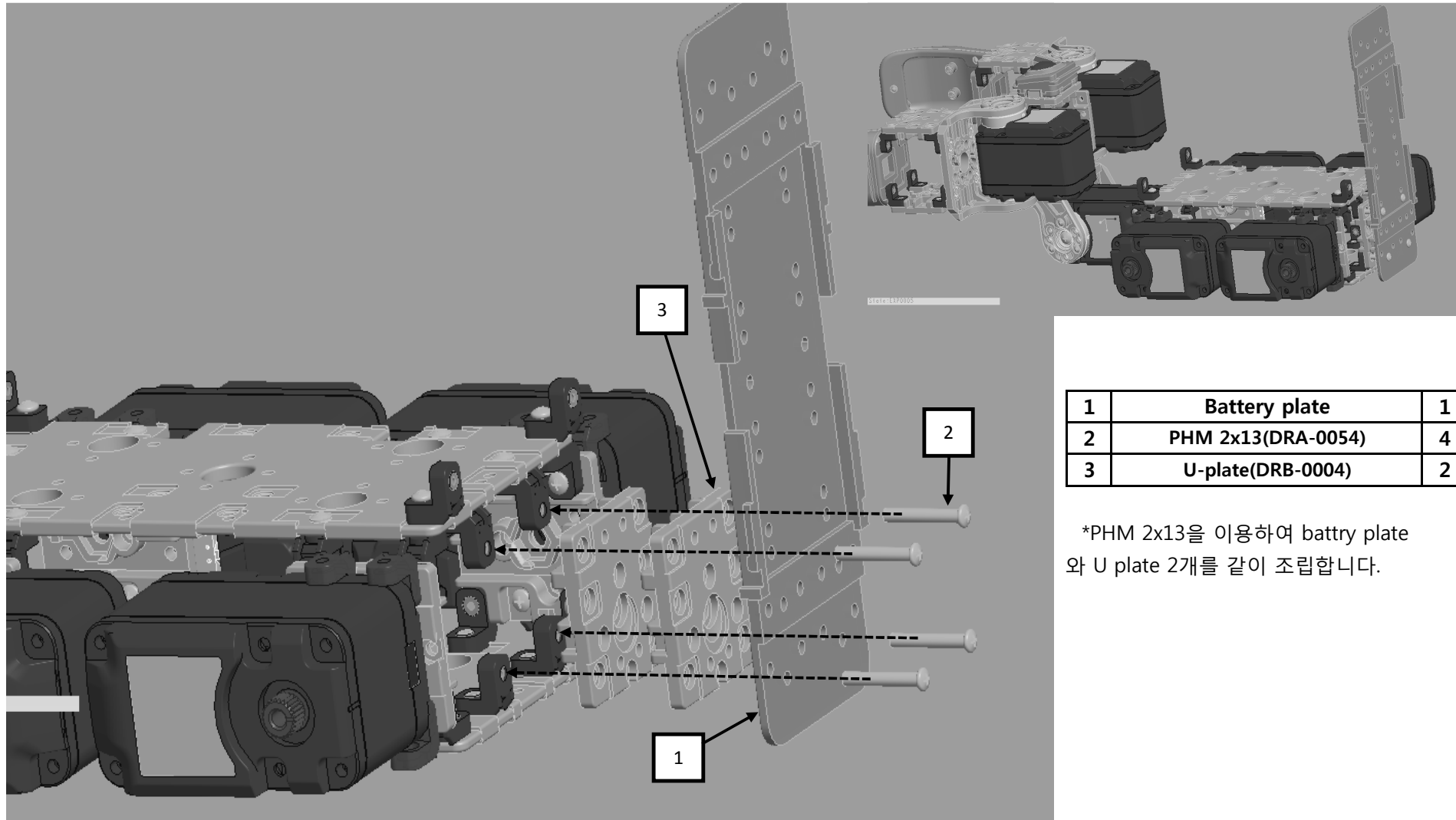
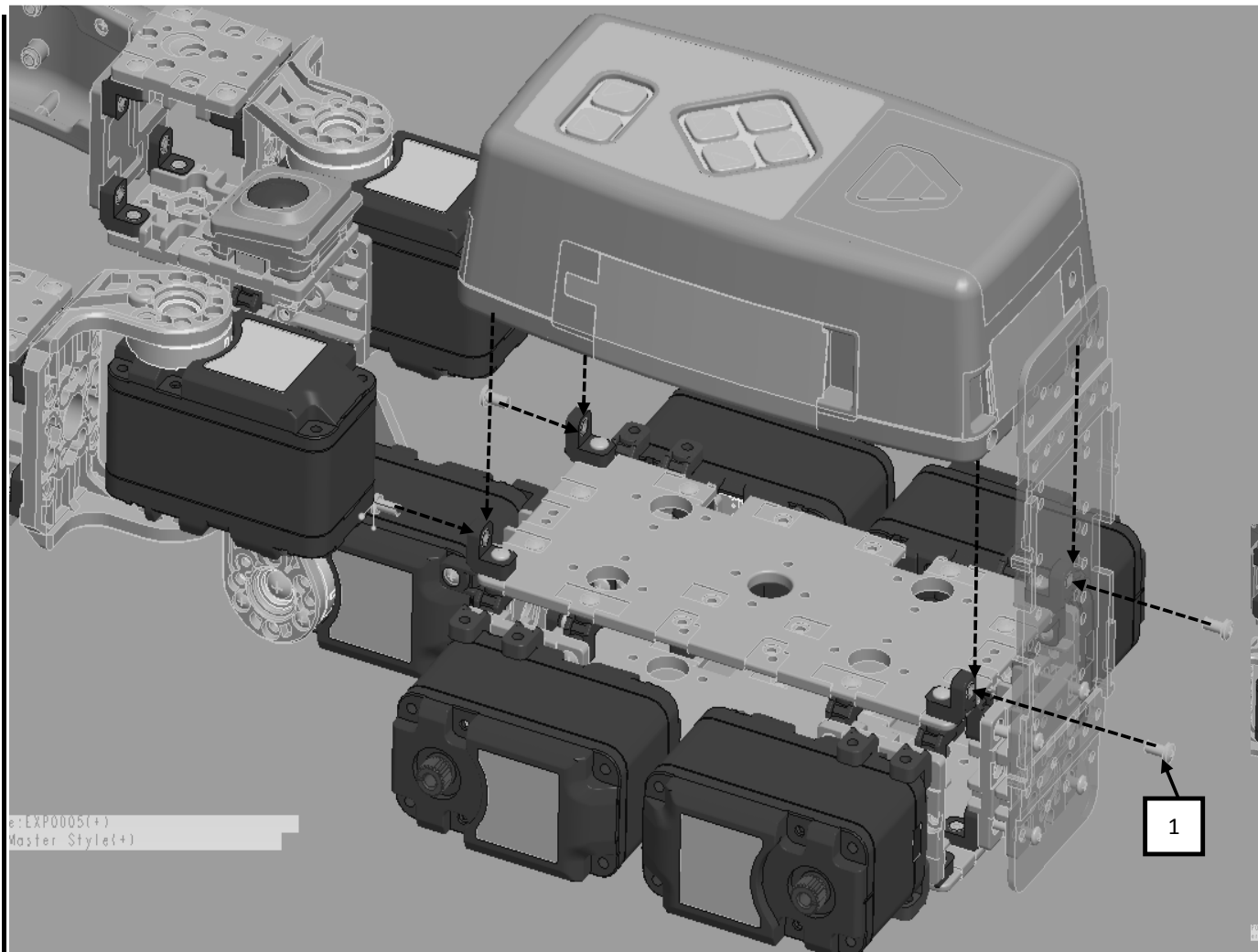


그림42



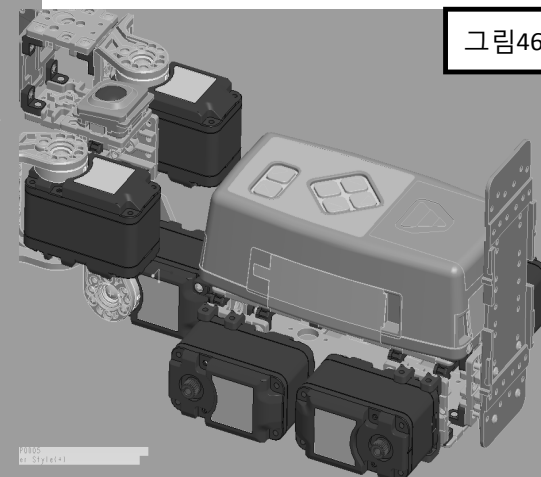
1	Battery plate	1
2	PHM 2x13(DRA-0054)	4
3	U-plate(DRB-0004)	2

*PHM 2x13을 이용하여 battery plate와 U plate 2개를 같이 조립합니다.



1	PHM-2X4(DRA-0056)	4
---	-------------------	---

*PHM 2x4를 이용하여 그림과 같이 DRC-005T를 조립합니다.



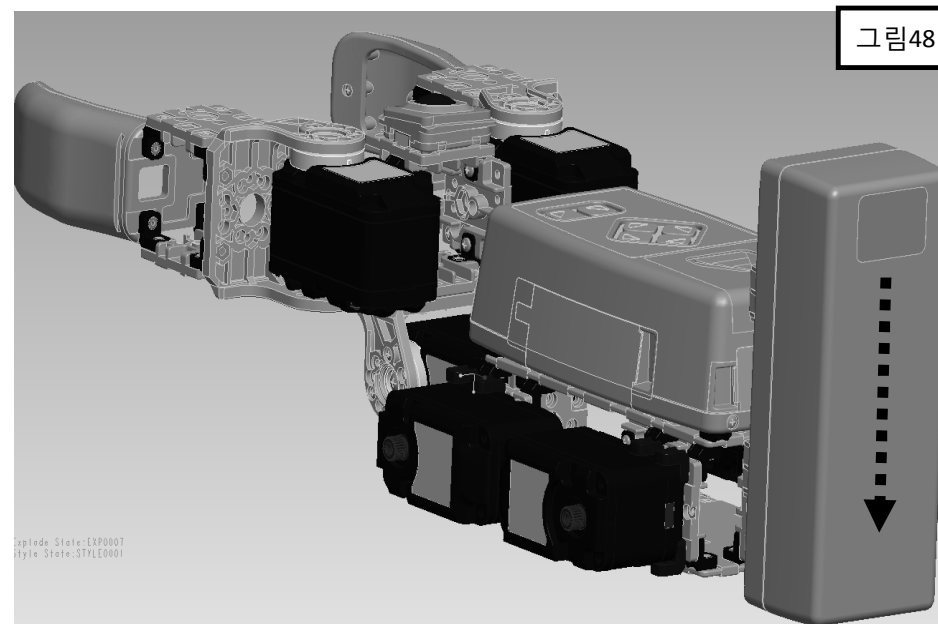
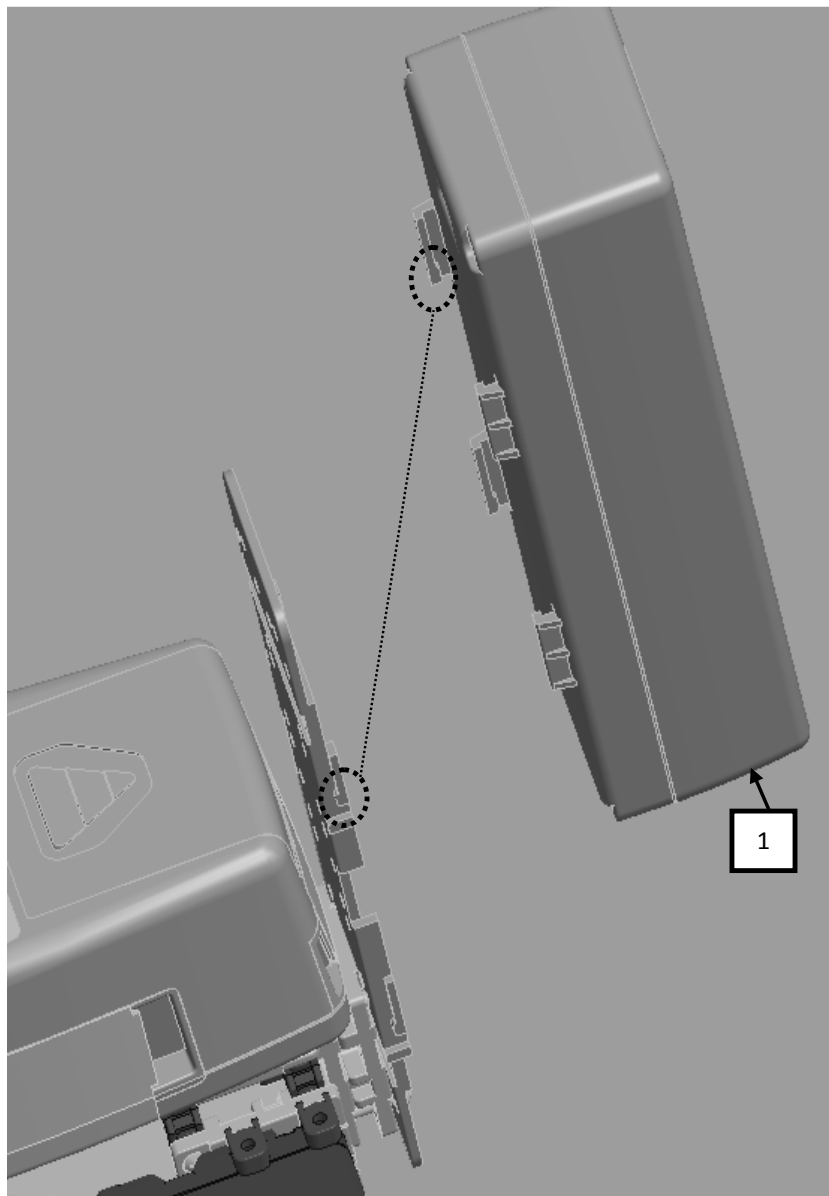
1

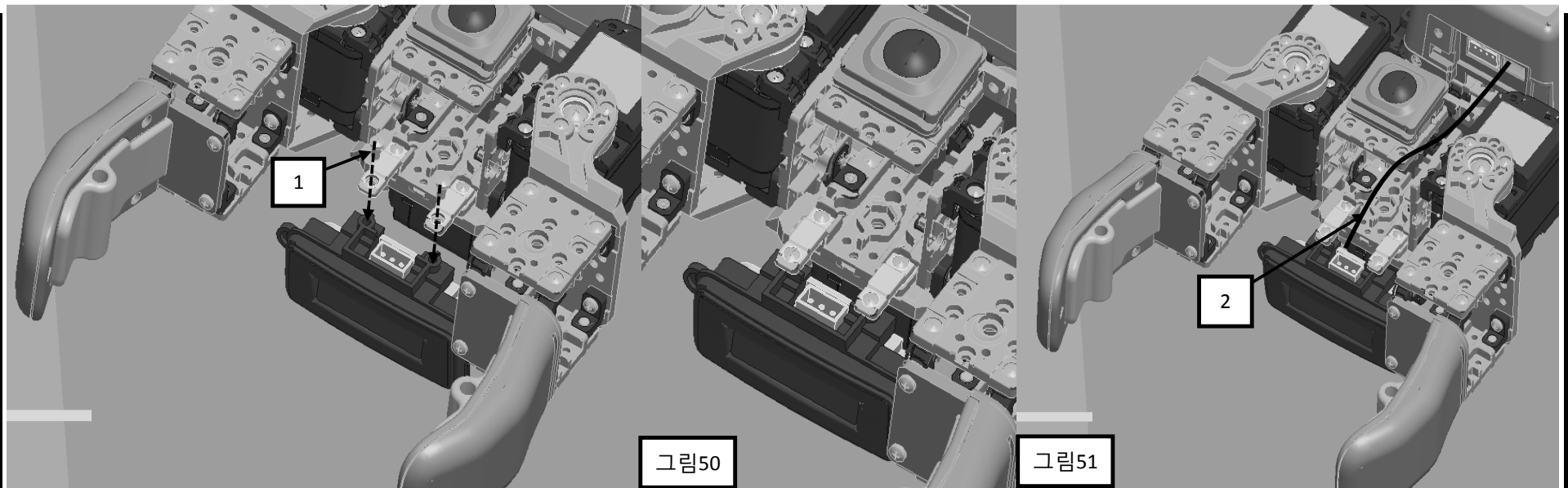
1	Battery	1
---	---------	---

*Battery 조립시 방향에 유의 해서 조립합니다.

*미끄러지듯 밀어 넣으면 조립이 됩니다.

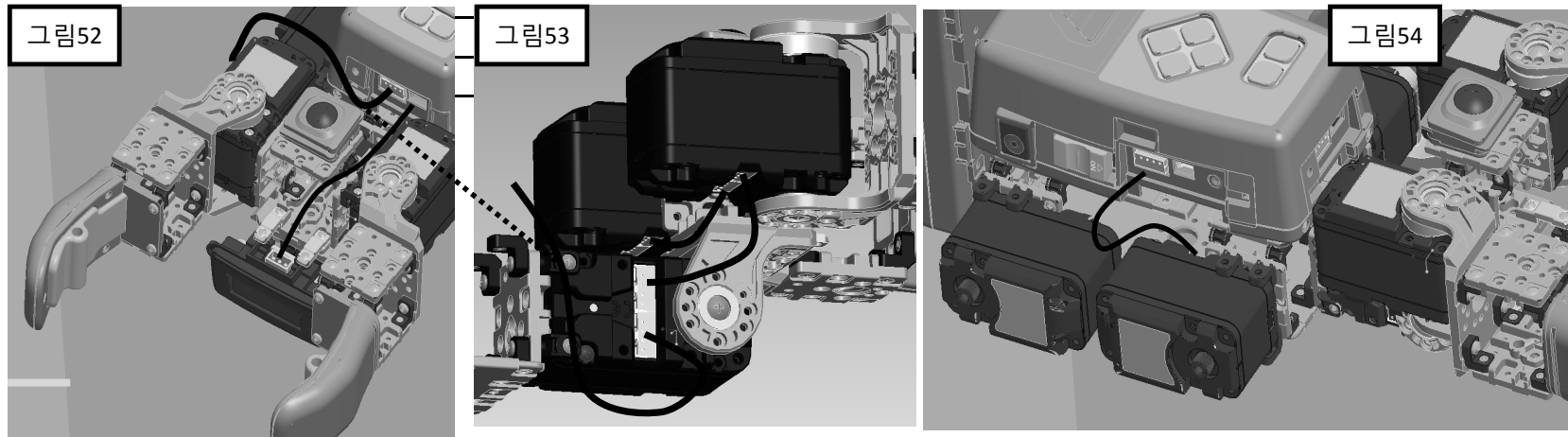
*최종 조립 형상은 그림 39와 같습니다.





PHM 2x4를 이용하여 PSD Assy를 조립합니다. 조립후 PSD 와이어를 그림 51과 같이 연결합니다.

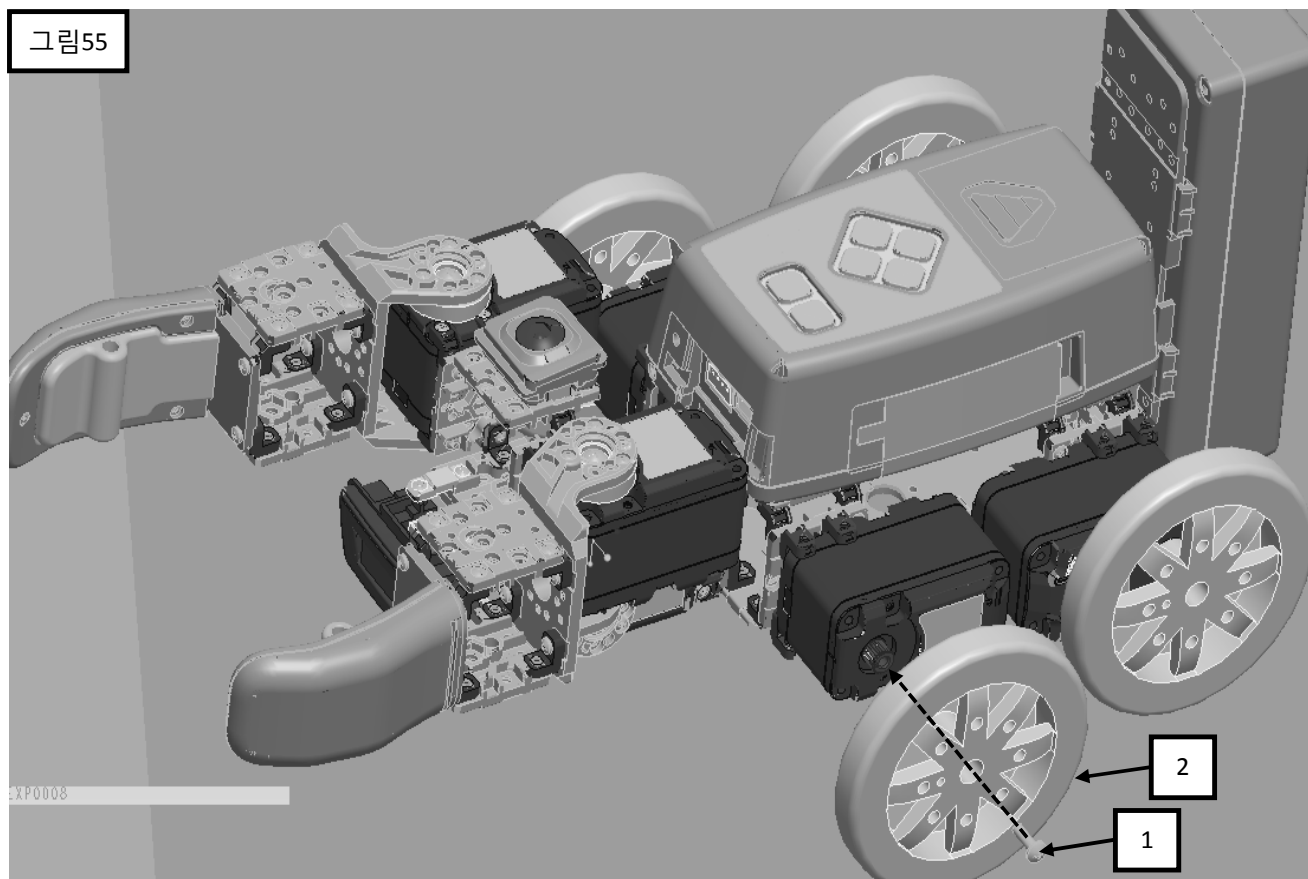
1	PHM 2X4	2
---	---------	---



기존에 ID 5번의 파란색 75mm 와이어를 그림 52,53을 참고하여 연결합니다.

그림 54에서 75mm와이어를 최종 DRC-005T에 조립합니다.

그림55



1	PHT 2.6x8(DRA-0067)	4
2	Wheel (DCW-0001)	4

*Wheel을 PHT 2.6x8로 최종 조립합니다.