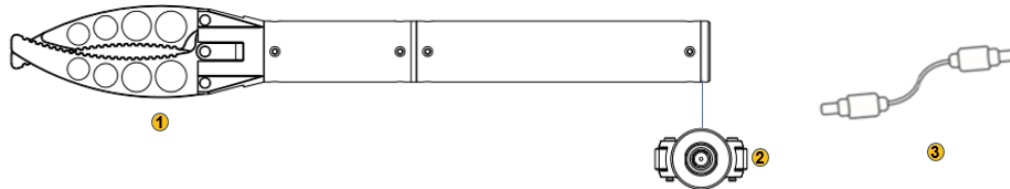


Manuel utilisateur bras robotisé CHASING

Introduction

Le bras robotique CHASING est une option développée sur mesure pour le ROV CHASING M2. En utilisant un matériau en alliage d'aluminium, la force de traction maximale est de 12 kg, adaptée à la pêche sous-marine, à la détection, l'échantillonnage et à d'autres utilisations multidimensionnelles.



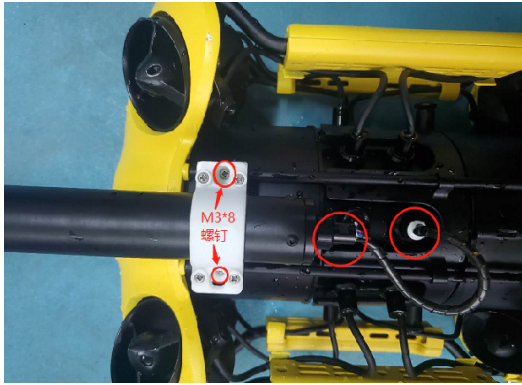
1. Mâchoire
2. Interface de connexion
3. Câble de connexion

Caractéristiques

Taille (mm)	460*33.5
Poids dans l'air	370g
Poids dans l'eau	50g
Force pince maximale	3kg
Force maximale de traction	12kg
Ouverture maximale mâchoire	120mm
Profondeur maximale	100 m
Temps ouverture/fermeture	1.5s

Installation et connexion

1. Assurez-vous que le ROV est à l'état d'arrêt, fixez le support de bras de robot à l'arrière du ROV (pas de fente pour carte SD à l'arrière) près du trou de vis dans la position de la caméra, et fixez-le avec 4 pièces M3 x 8 de vis ;
2. Connectez le bras robotisé à l'interface périphérique du ROV avec le câble de connexion, puis serrez les écrous.
3. Allumez-le et attendez que le ROV démarre, puis vous pouvez opérer : appuyez longuement sur le bouton de commande du bras de robot de la télécommande pendant 1 seconde pour relâcher pour ouvrir, appuyez brièvement pour fermer et arrêter.



Précautions

1. Vérifiez le joint circulaire du connecteur du câble avant de le plonger dans l'eau et remplacez-le lorsqu'il est manquant ou endommagé.
2. N'installez pas le bras du robot lorsque le ROV n'est pas éteint, sinon cela pourrait court-circuiter le bras du robot.
3. Ne touchez pas le bras du robot avec vos mains pour des raisons de sécurité.

Ce contenu est sujet à changement sans préavis, l'accès au dernier manuel d'utilisation sur www.chasing-innovation.com.