

Mémo dépannage moteur préhenseur « Newton »



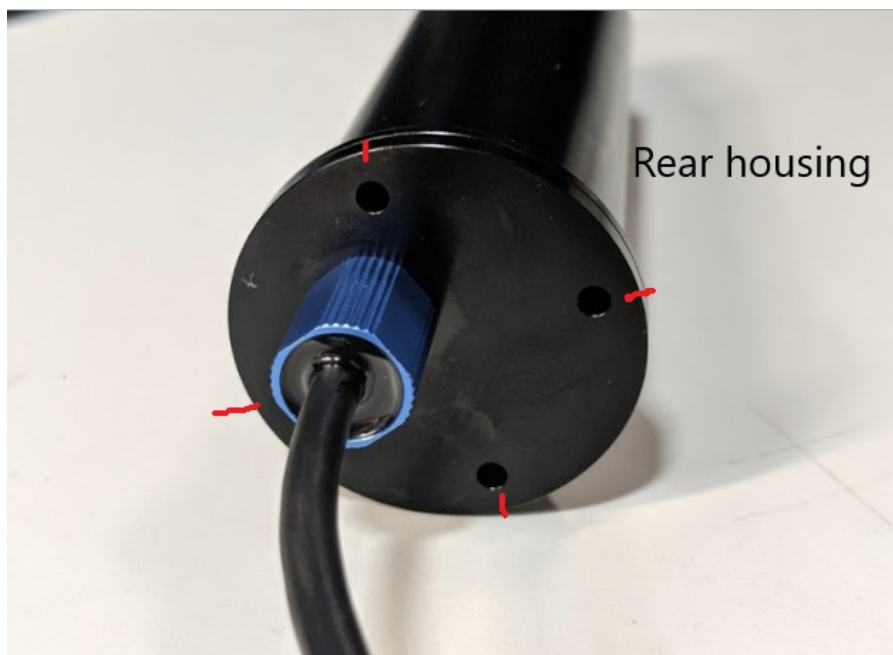
👁 Nota :

Ce document est un guide de dépannage rapide pour le remplacement du moteur du préhenseur « Newton » de BlueRobotics. Ce document ne prétend pas être exhaustif et n'engage aucunement la responsabilité de l'entreprise Syera. Toute intervention sur le préhenseur est faite à vos risques et périls et, hors accord explicite de BlueRobotics ou de Syera, annule la garantie du produit. Malgré le soin apporté à cette documentation elle est susceptible de contenir des erreurs, si vous en trouvez, merci de nous les signaler à l'adresse : contact@syera.fr

La pince peut être séparée en 2 parties principales, le boîtier avant (la partie avec les pinces) et le boîtier arrière (partie avec le câble).
Il suffit de dévisser les deux éléments pour ouvrir le préhenseur.



Le moteur est situé dans le logement arrière. Pour accéder au moteur, vous devez dévisser les 4 vis qui fixent la bride arrière au boîtier arrière (ci-dessous).



Le moteur est fixé au boîtier arrière par 2 vis sur sa face avant.
Dévissez les 2 vis encastrées dans le bouchon avant du boîtier arrière.



Le bouchon arrière peut maintenant être retiré. Cela peut être assez difficile car les joints toriques sont très ajustés. N'utilisez pas d'outils métallique pour l'extraire. Faites de légers mouvements de va-et-vient et vous devriez en venir à bout.

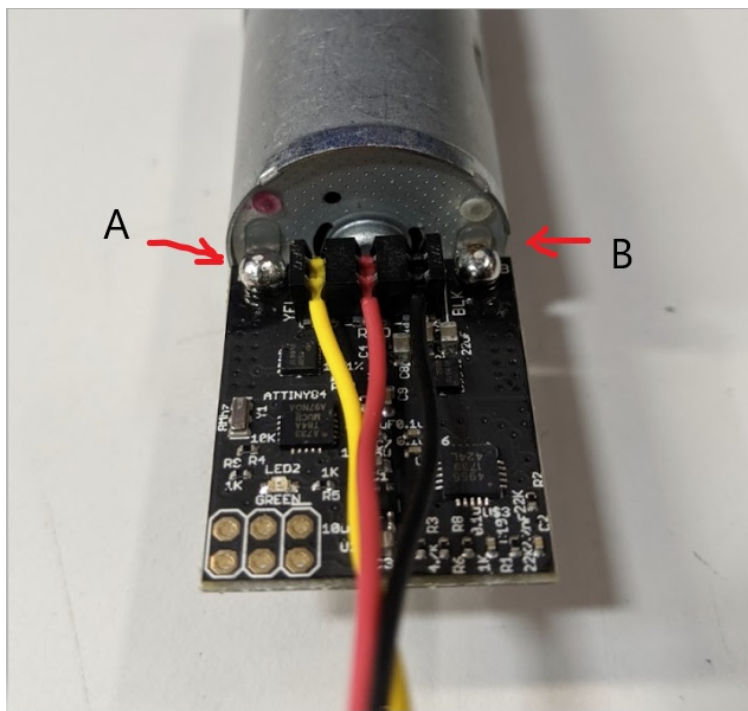
Attention, veillez à ne pas arracher les fils du moteur en ôtant le bouchon arrière !

Le moteur est soudé au circuit imprimé du contrôleur en 2 points.

À l'arrière du moteur, vous devriez voir 2 petits cercles, un rouge et un blanc.

Le contact du côté rouge doit être soudé au plot "A" sur la carte et le contact du côté blanc doit être soudé au plot "B" sur la carte.

(ci contre)



La vis mère et le coupleur d'arbres sont fixés au moteur dans cet ordre. Assurez-vous de positionner les vis de pression sur le méplat de l'arbre. (ci-dessous)



Une fois que tout est remonté, vous pouvez introduire l'ensemble dans le boîtier arrière avec la vis-mère sortant par l'avant du boîtier. Fixez le moteur avec les 2 vis longues dans les trous du bouchon avant.

Remontez ensuite le bouchon arrière en prenant soin de ne pas pincer les fils.

Réassemblez enfin les parties avant et arrière en les vissant ensemble.

Si vous souhaitez lubrifier les joints toriques avant remontage, vous pouvez le faire avec la même graisse au silicone que celle fournie avec le BlueROV2.