

# Procedimiento para el cambio del Servo para el Cerberus

Nota: cada servo esta preconfigurado para ser instalado en uno de los lados. El servo 1 corresponde al lado izquierdo y el 2 al lado derecho. Son fácilmente identificables debido a las etiquetas que marcan el número.



Para proceder al desmontaje de los servos, es necesario retirar la pieza de plastico que sujeta tanto los servos como el interruptor de encendido. Dicha pieza esta sujeta mediante 5 tornillos, 4 de ellos en la parte inferior y 1 en la parte lateral.

Una vez liberados los tornillos separar la pieza con cuidado. Los cables del interruptor provocan que no pueda retirarse totalmente, pero probablemente si lo suficiente para retirar el servo. Si no hubiera espacio suficiente para retirar el servo, es necesario retirar los 4 tornillos que sujetan la pieza central metálica y liberar el cable del interruptor de la borna para así poder retirar la pieza de plástico.

Con la pieza de plastico lo suficientemente separada, retirar el conjunto de camara y servo deslizandolo lateralmente. Este deslizamiento solo sera posible si se colocan las camaras perpendicularmente al lateral del robot.



Una vez liberado el conjunto, desconectar el cable del servo mediante el conector integrado en el propio servo. Con el conjunto separado, colocar el servo en la siguiente posición con respecto a la cámara:



Con el servo en dicha posición, aflojar los tornillos que sujetan al servo de la siguiente manera:



Antes de montar el servo nuevo, es necesario alinear las dos marcas del servo tal y como se indican en la figura. Prestar especial atención a este paso ya que el servo contiene dos marcas fácilmente confundibles, una marca simple (una línea) y una doble (dos líneas). Es necesario alinear la marca simple con la línea de la carcasa del servo.



Con el servo alineado, colocarlo en la siguiente posición con respecto a la cámara y atornillar sin apretar demasiado (es plástico).



Una vez montado el conjunto, conectar el cable y realizar el proceso inverso para montarlo en el robot. Los servos deben asentar perfectamente, si queda algún hueco, o hay que apretar algún tornillo demasiado para que encaje, algo está mal en algún sitio.