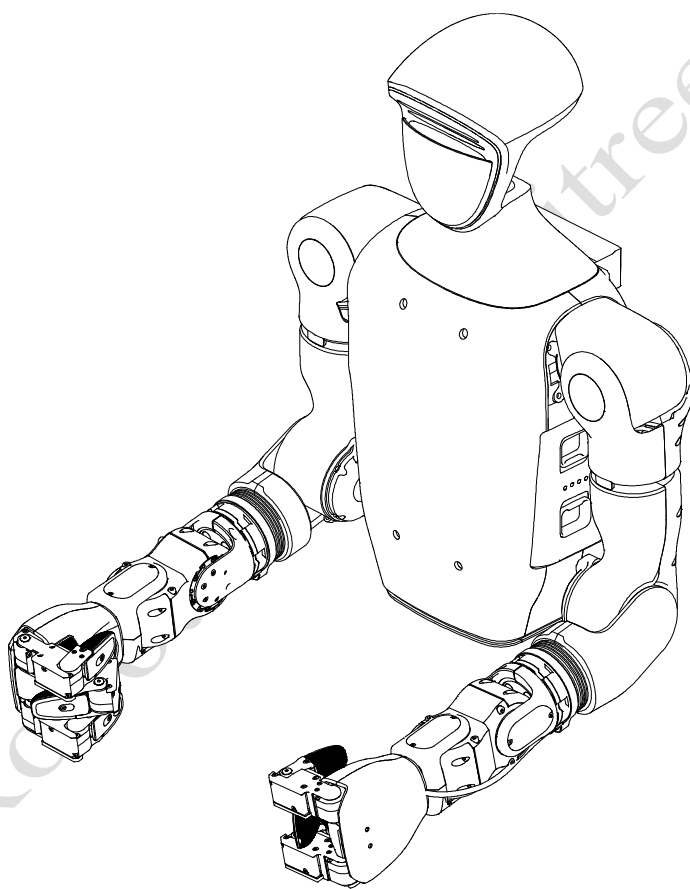


G1-旗舰版 A&B

末端 Dex3-1 灵巧手

拆装指引手册 V1.0



Unitree

本产品为民用机器人产品，请各位用户不要危险性改造和使用机器人。

请访问宇树科技官网了解更多产品相关条款与政策，请遵守各地区法律法规

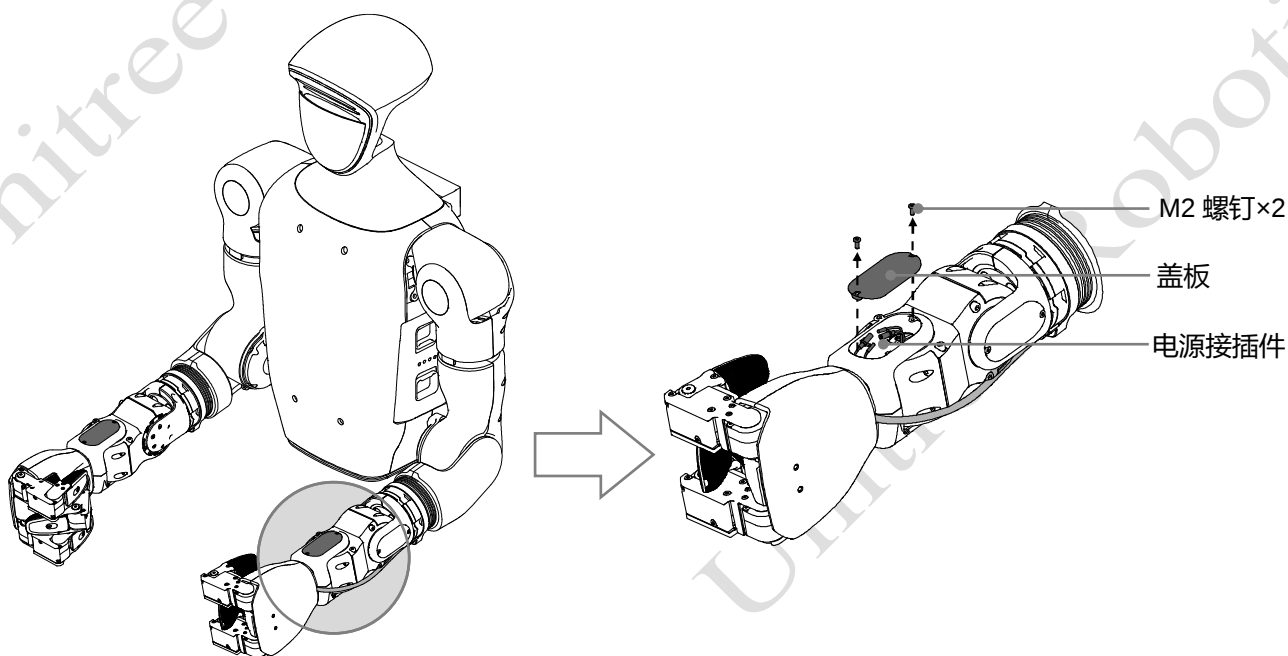
目录

拆解说明.....	2
Step1: 断开手部电源接插件.....	2
Step2: 取出 Dex3-1 灵巧手.....	2
Step3: 拆除线卡.....	3
Step4: 断开背部信号接插件.....	3
安装说明.....	4
Step1: 放入 Dex3-1 灵巧手.....	4
Step2: 连接手部电源接插件.....	4
Step3: 安装线卡.....	5
Step4: 连接背部信号接插件.....	5
Step5: 安装背部保护盖.....	6
Step6: 完成安装.....	6

拆解说明

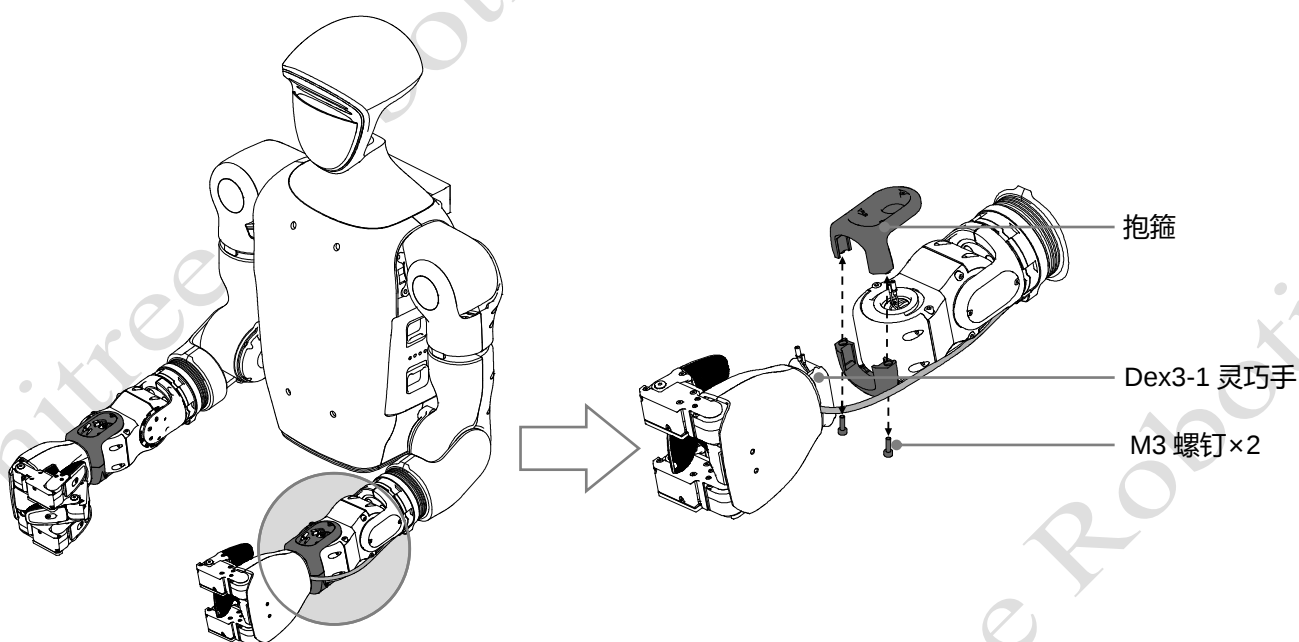
Step1: 断开手部电源接插件

拆除手部两颗 M2 螺钉，取出盖板，拔掉手部电源接插件，如下图所示。



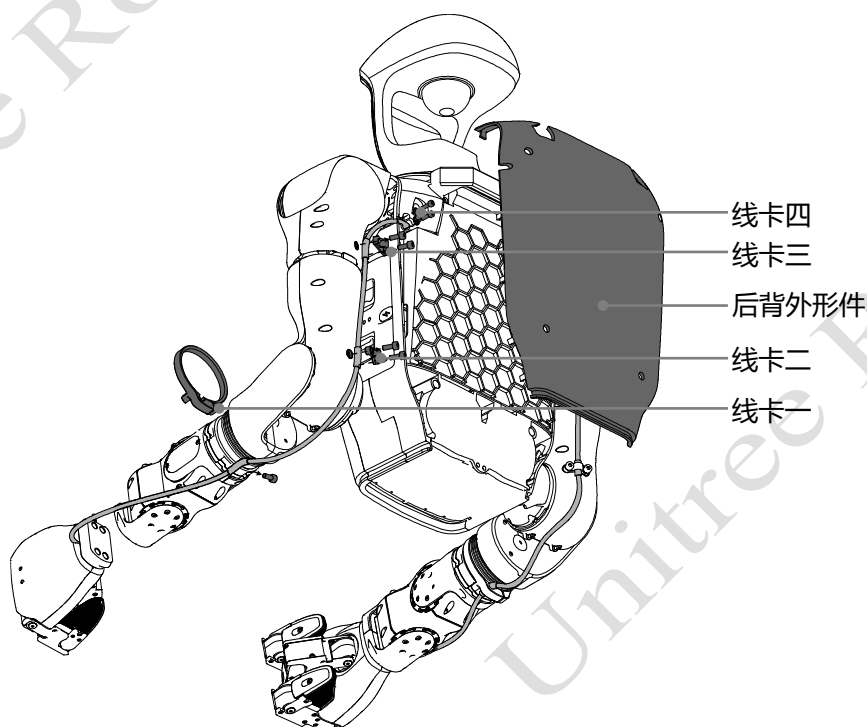
Step2: 取出 Dex3-1 灵巧手

拆除两颗 M3 螺钉，取出抱箍(注意线缆)，然后取出 Dex3-1 灵巧手，如下图所示。



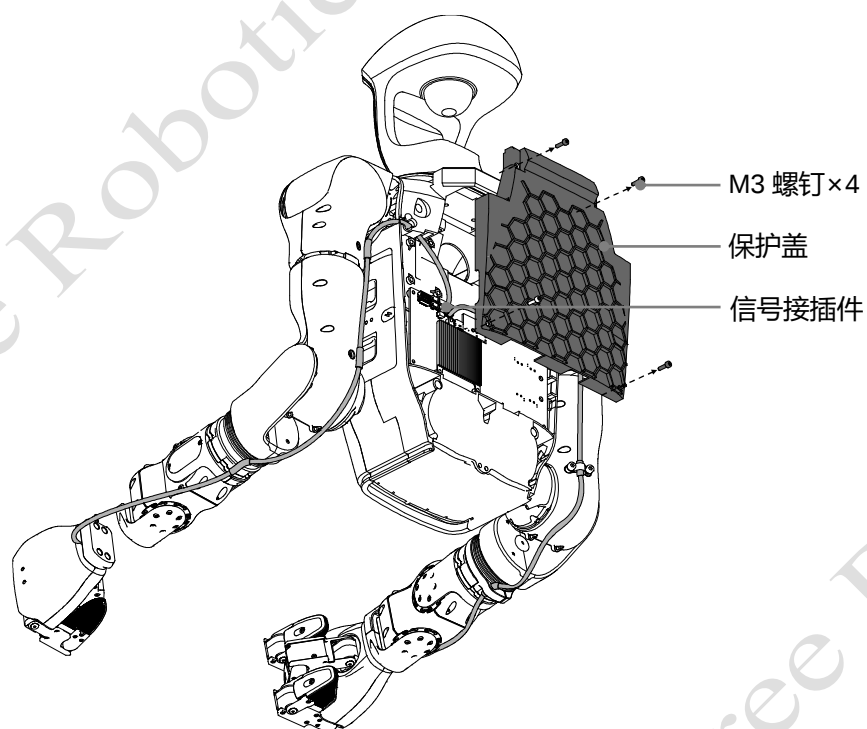
Step3: 拆除线卡

拆除一颗 M4 螺钉，取出线卡一。拆除两颗 M4 螺钉，取出线卡二。拆除两颗 M4 螺钉，取出线卡三。取出后背外形件(卡扣式或者魔术贴式的，请小心操作)。拆除两颗 M3 螺钉，取出线卡四，如下图所示。



Step4: 断开背部信号接插件

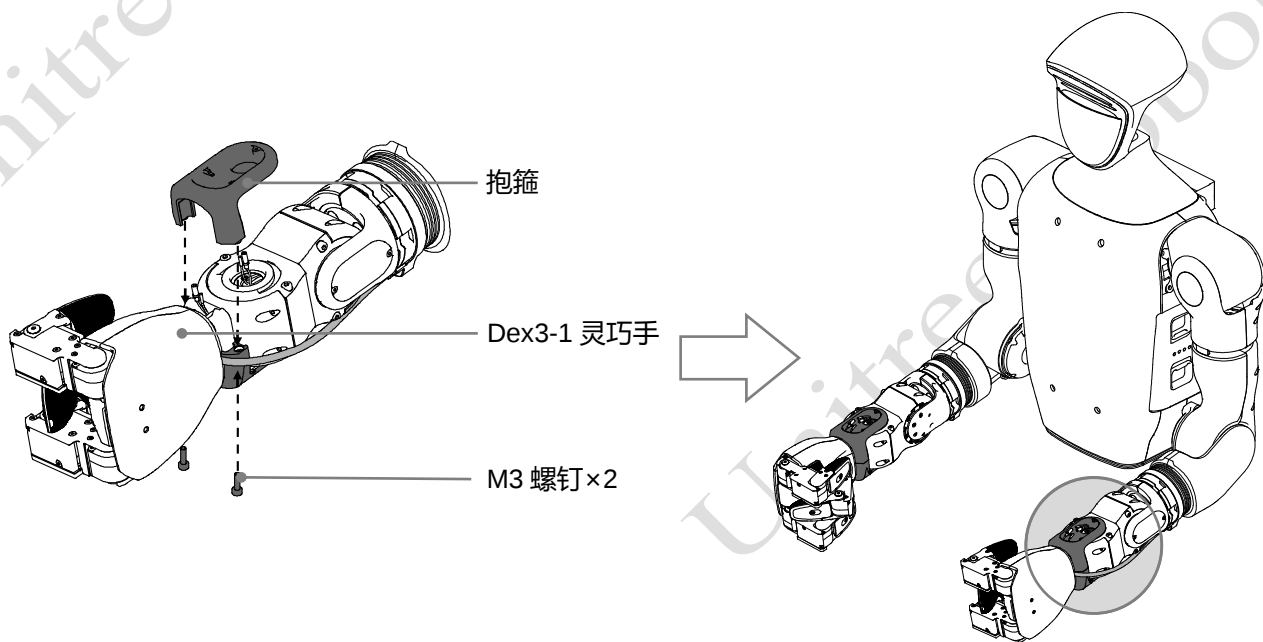
拆除四颗 M3 螺钉，取出保护盖，拔掉背部信号接插件，如下图所示。



安装说明

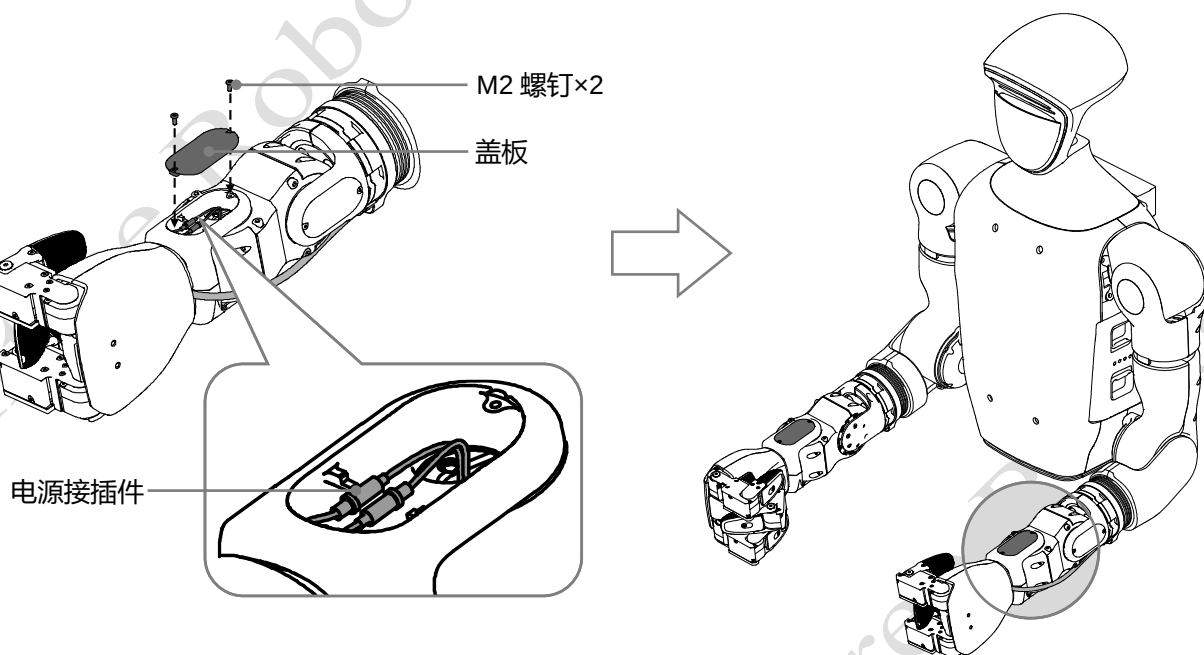
Step1: 放入 Dex3-1 灵巧手

放入 Dex3-1 灵巧手(注意区分左右手以及放入的方向), 放入抱箍(注意线缆), 拧紧两颗 M3 螺钉, 如下图所示。



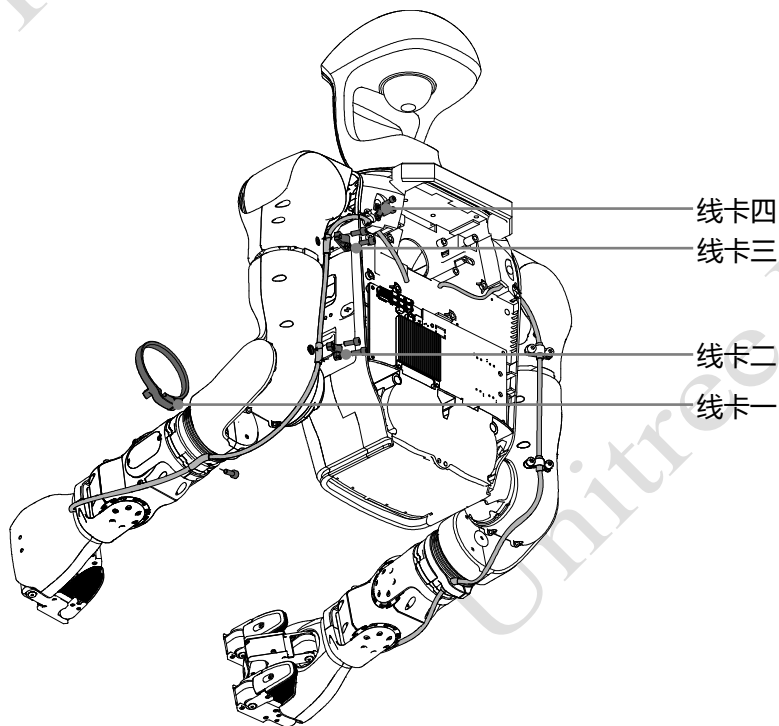
Step2: 连接手部电源接插件

插紧手部电源接插件, 放入盖板, 拧紧两颗 M2 螺钉, 如下图所示。



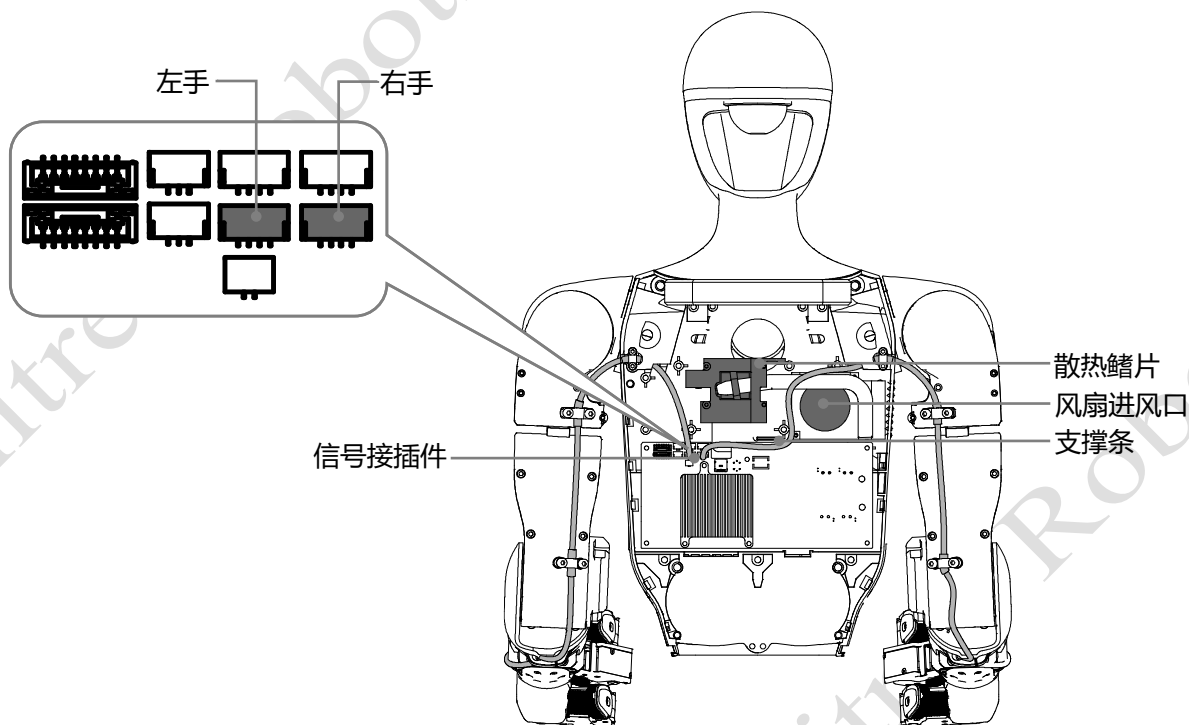
Step3: 安装线卡

放入线卡一，拧紧一颗 M4 螺钉。放入线卡二，拧紧两颗 M4 螺钉。放入线卡三，拧紧两颗 M4 螺钉。放入线卡四，拧紧两颗 M3 螺钉，如下图所示。注意：线缆上总共有四个加粗位置，这四个位置分别对应线卡一、二、三、四，将线缆加粗位置卡在线卡里才能保证线缆固定牢固！



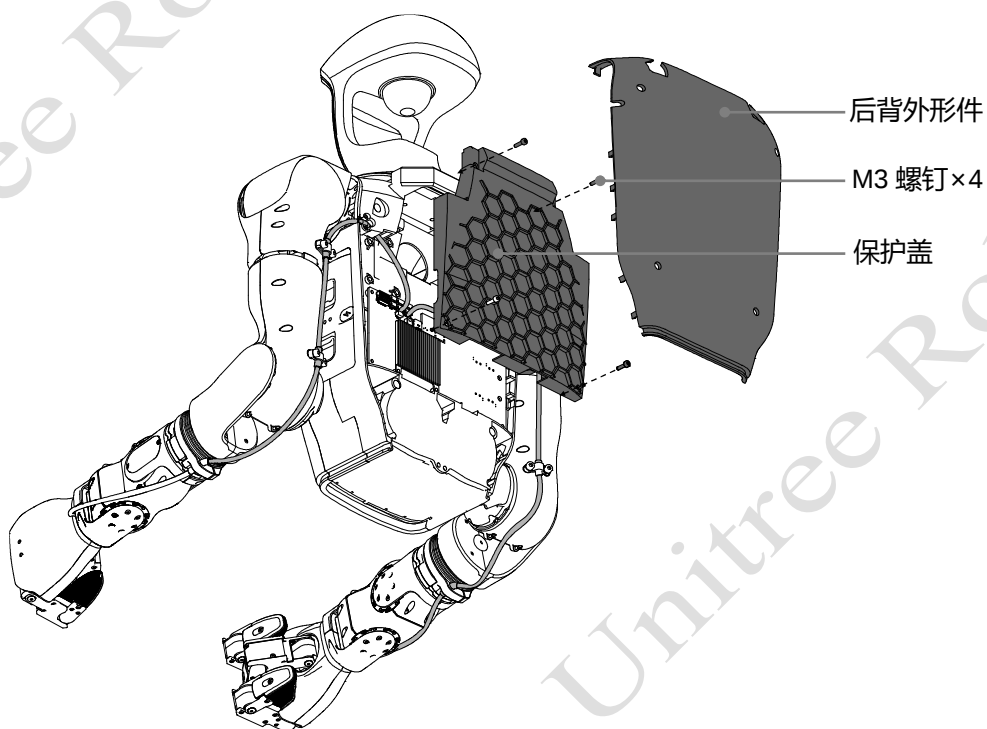
Step4: 连接背部信号接插件

插紧背部信号接插件，机身内部走线需要避开散热鳍片、风扇进风口、支撑条！！

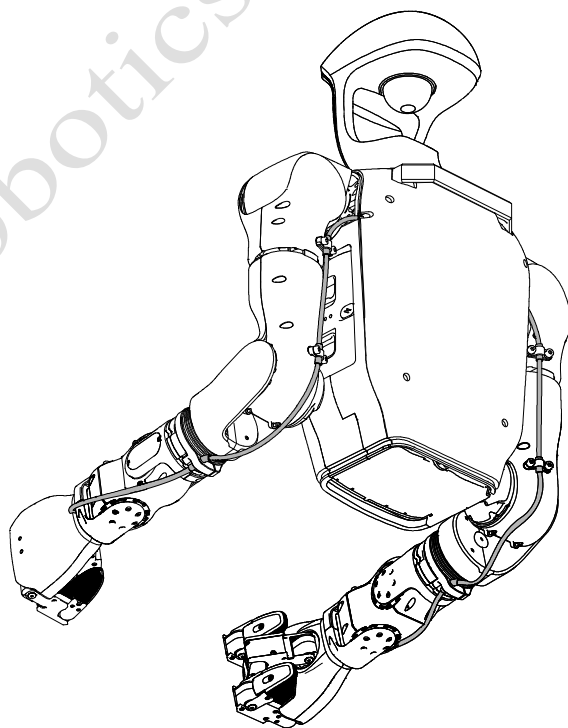


Step5: 安装背部保护盖

放入保护盖，拧紧四颗 M3 螺钉，放入后背外形件(卡扣式或者魔术贴式的，请小心操作)。



Step6: 完成安装



● 注意!!! 安装过程中请勿压到线缆，避免损坏线缆造成接触不良!