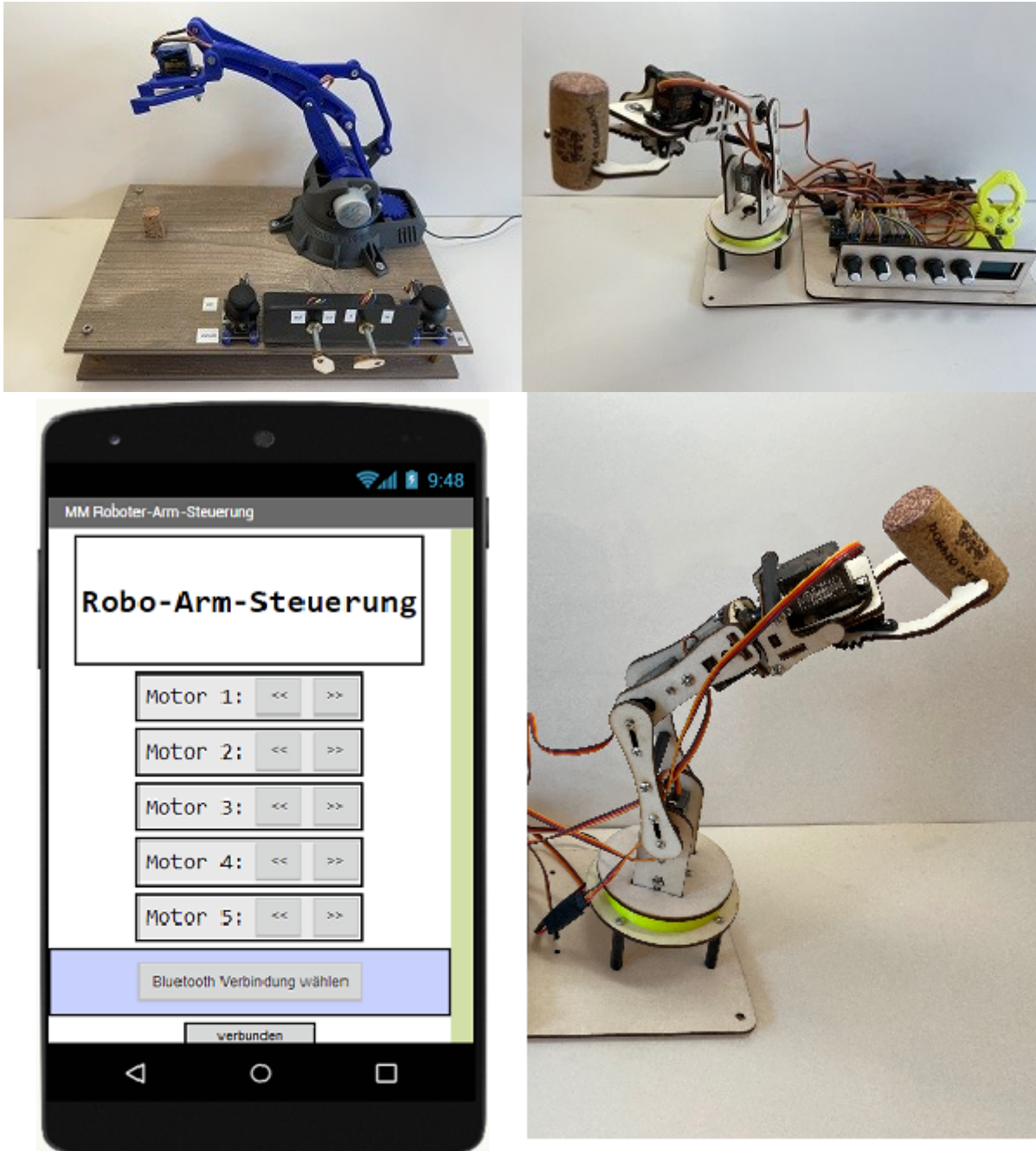


Greifarm / Robo-Arm

mit Schrittmotoren und Servomotoren

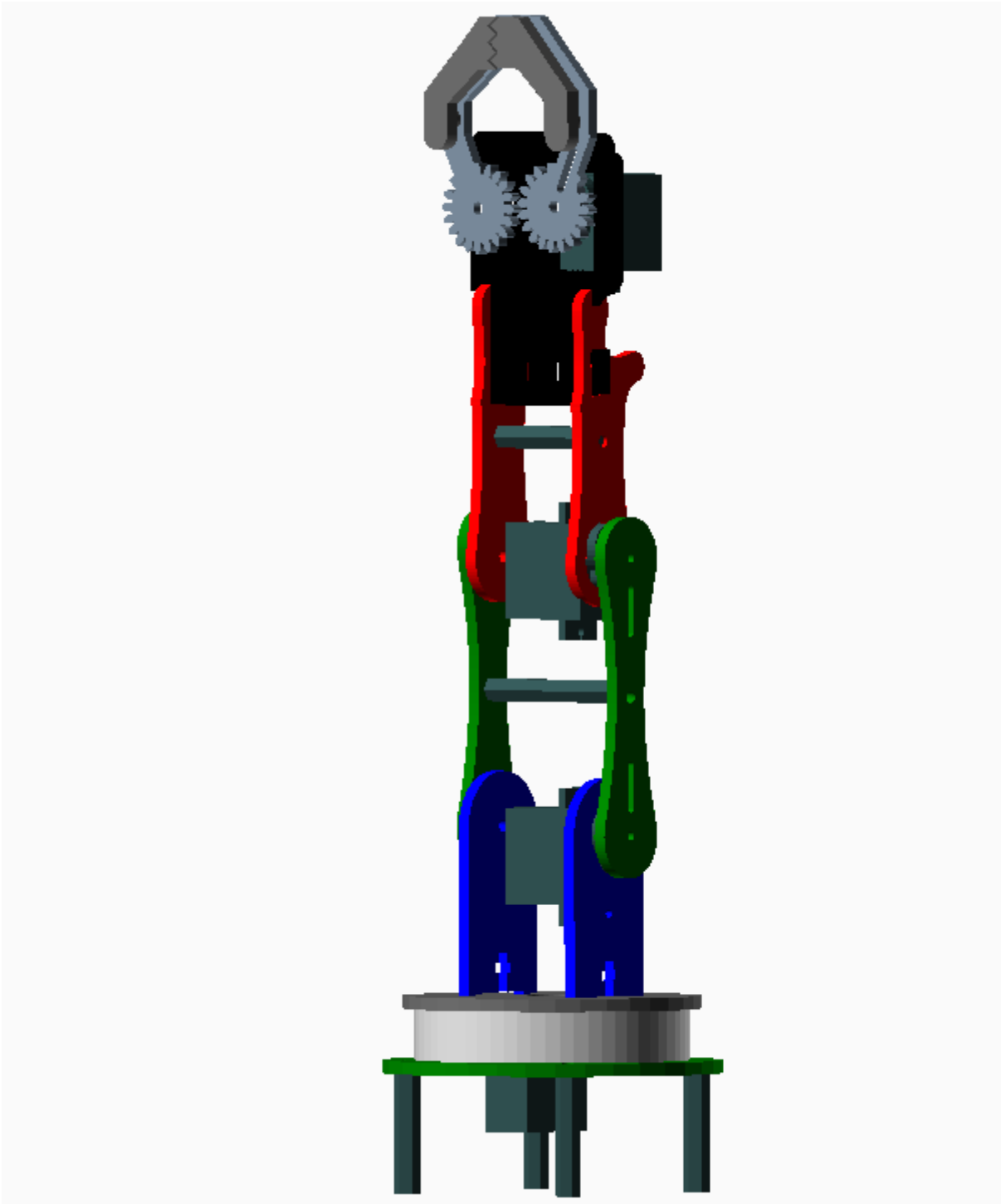


Greifarm mit Handy APP Steuerung

Greifer



Robo Arm



Montage Anleitung

Einleitung

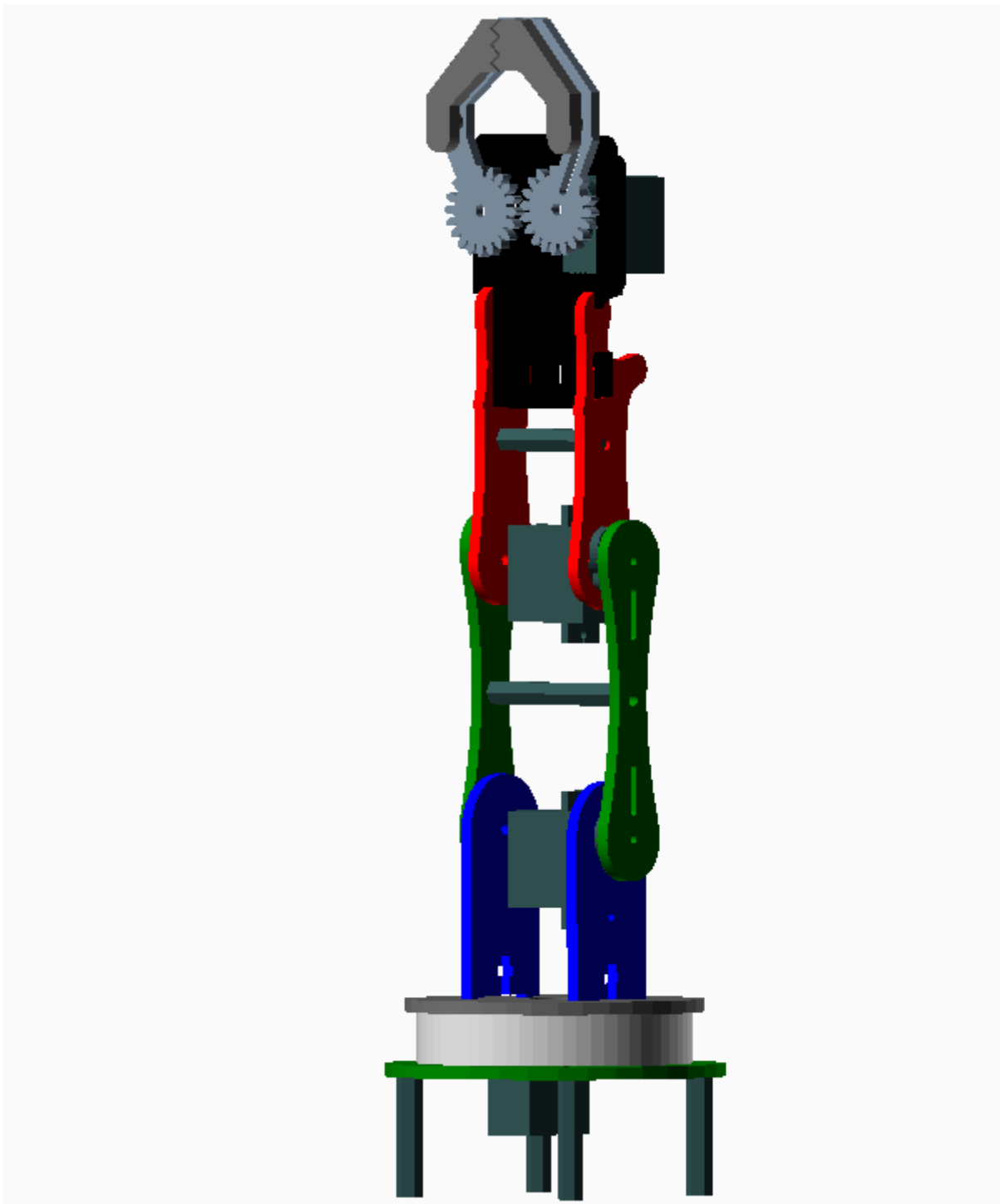
Diese Anleitung beschreibt den Aufbau eines Robo Arm aus 3mm Sperrholz mit einem Arduino NANO. Die Gelenke der Greifarme werden mit Servo-Motore angetrieben, die Ansteuerung erfolgt über einen Arduino NANO und vier Potis. Optional ist eine Ansteuerung über eine APP und die Drehwinkelanzeige mit einem OLED-Display möglich.

Stückliste

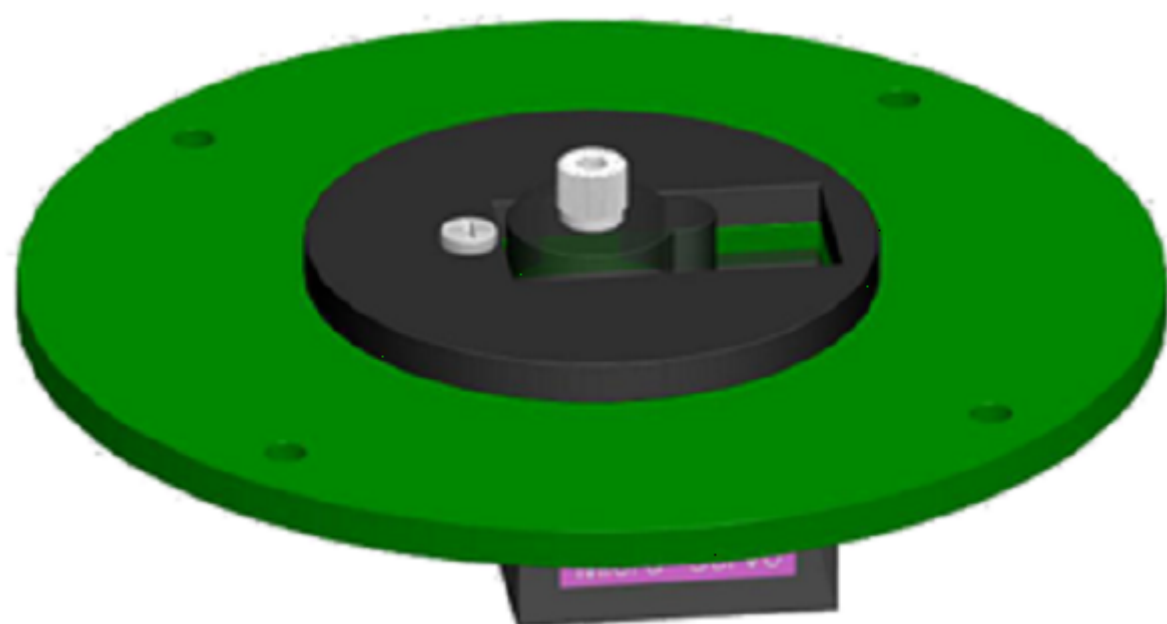
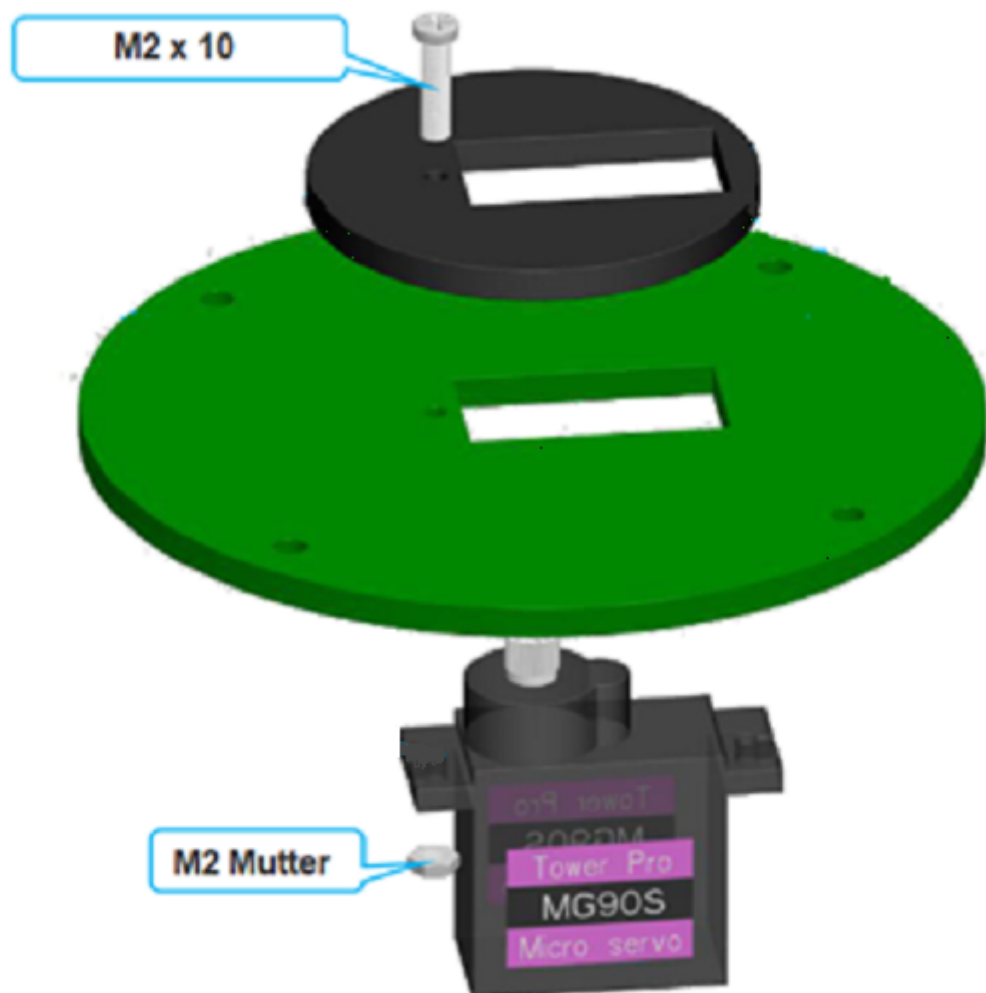
Das benötigen wir für den Robo Arm:

- 1 x Sperrholzplatte 3mm x 600x300
- 4 x Digital Servo mg996r Metallgetriebe
- 1 x Arduino NANO
- 1 x NANO Shield
- 4 x Potis 10k
- 1 x 50cm Litze
- 4 x Platinenstecker 3pol
- 1 x Steckenetzteil 5V, alternativ: 1x18650 Akku mit Case
- 5 x M2 x 10 Schrauben
- 5 x M2 Mutter
- 4 x M2,5 x 10 Schrauben
- 12 x M3 x 10 Schrauben
- 1 x M3 x 20 Schraube
- 5 x M3 Mutter
- 5 x M3 Mutter selbstsichernd
- 1 x M3 x 30 Abstandshalter
- 1 x M3 x 40 Abstandshalter

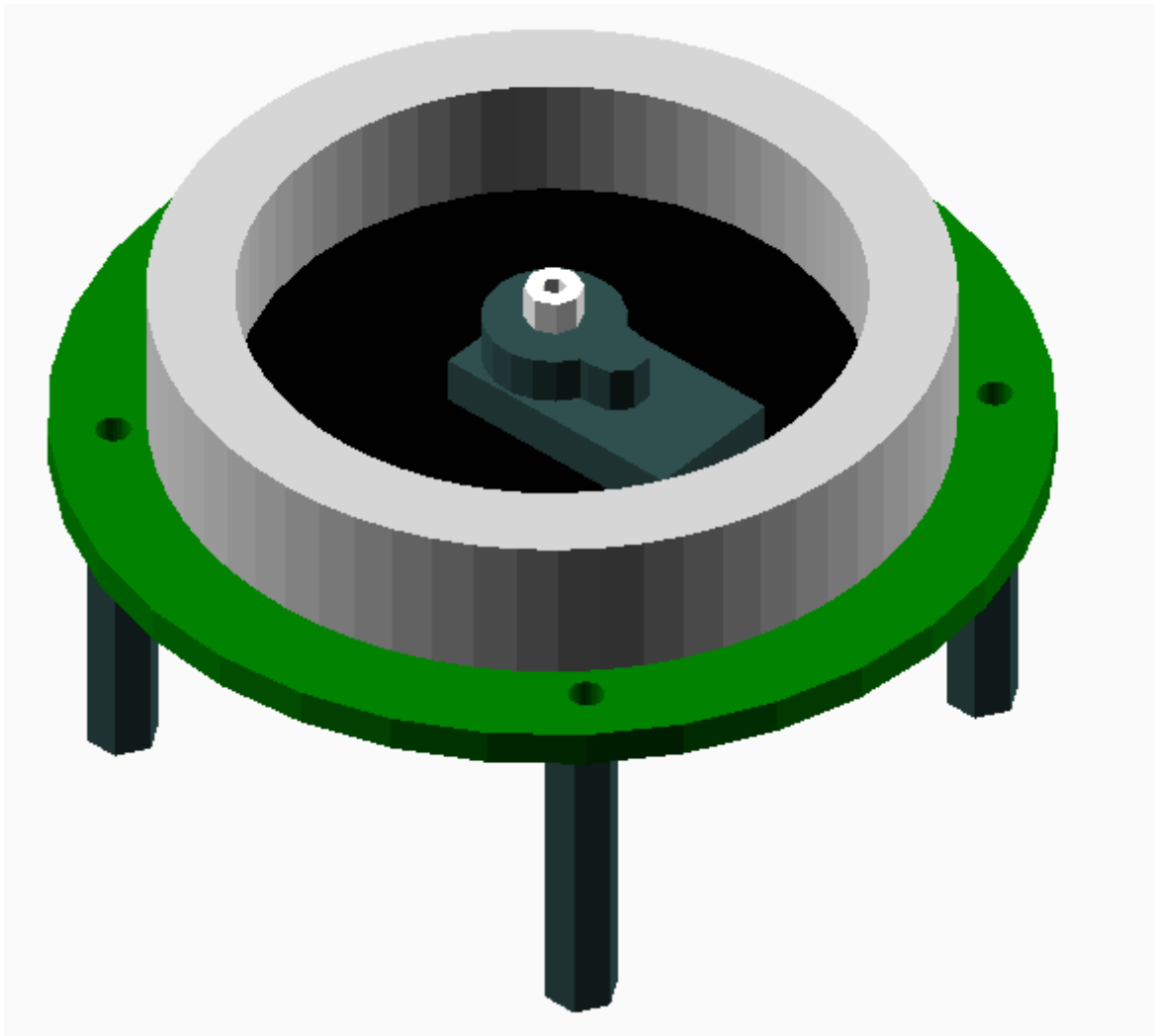
Robo Arm Montage - Gesamtansicht



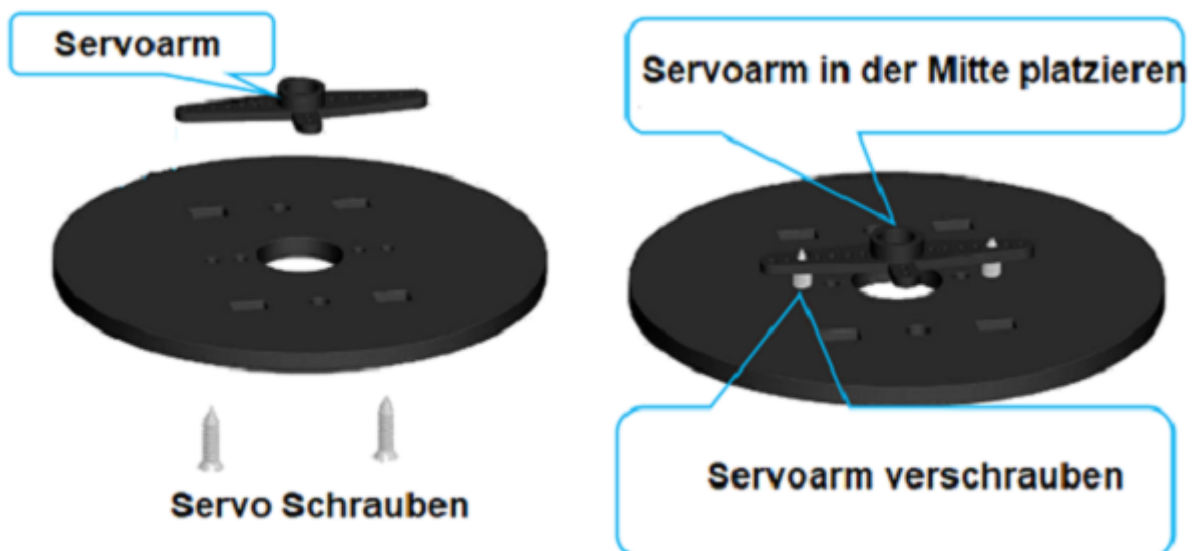
Drehteller Montage

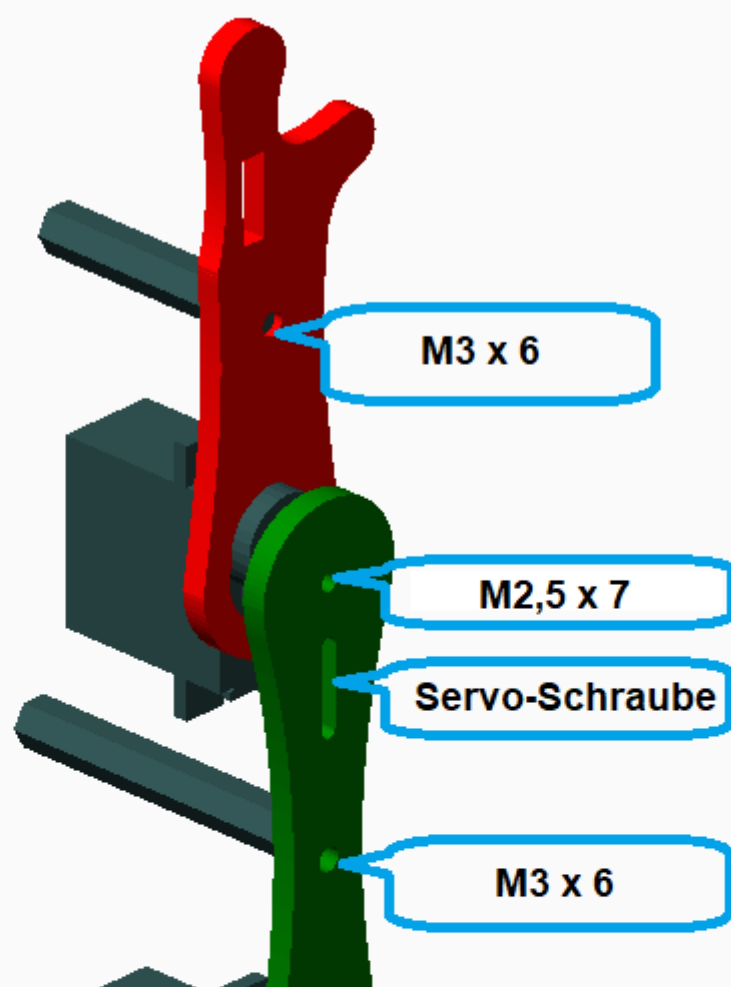
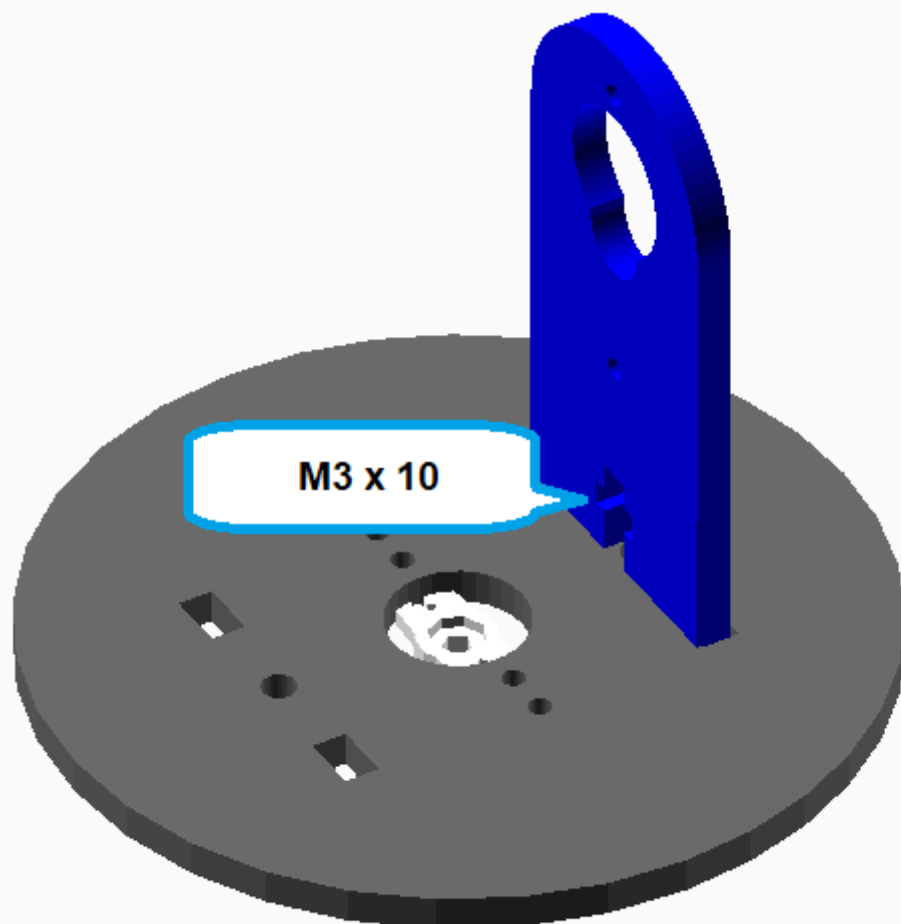


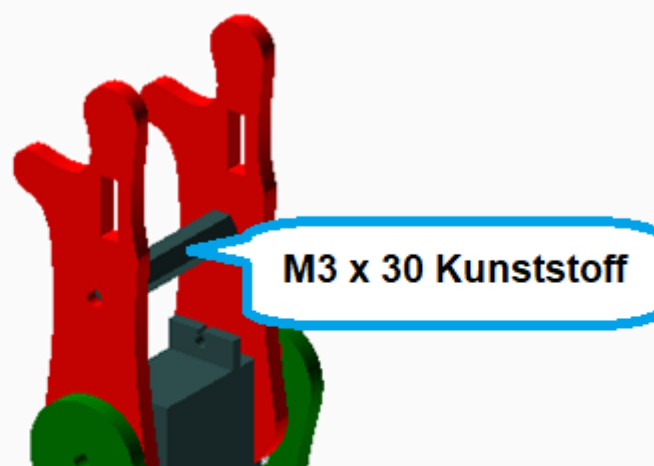
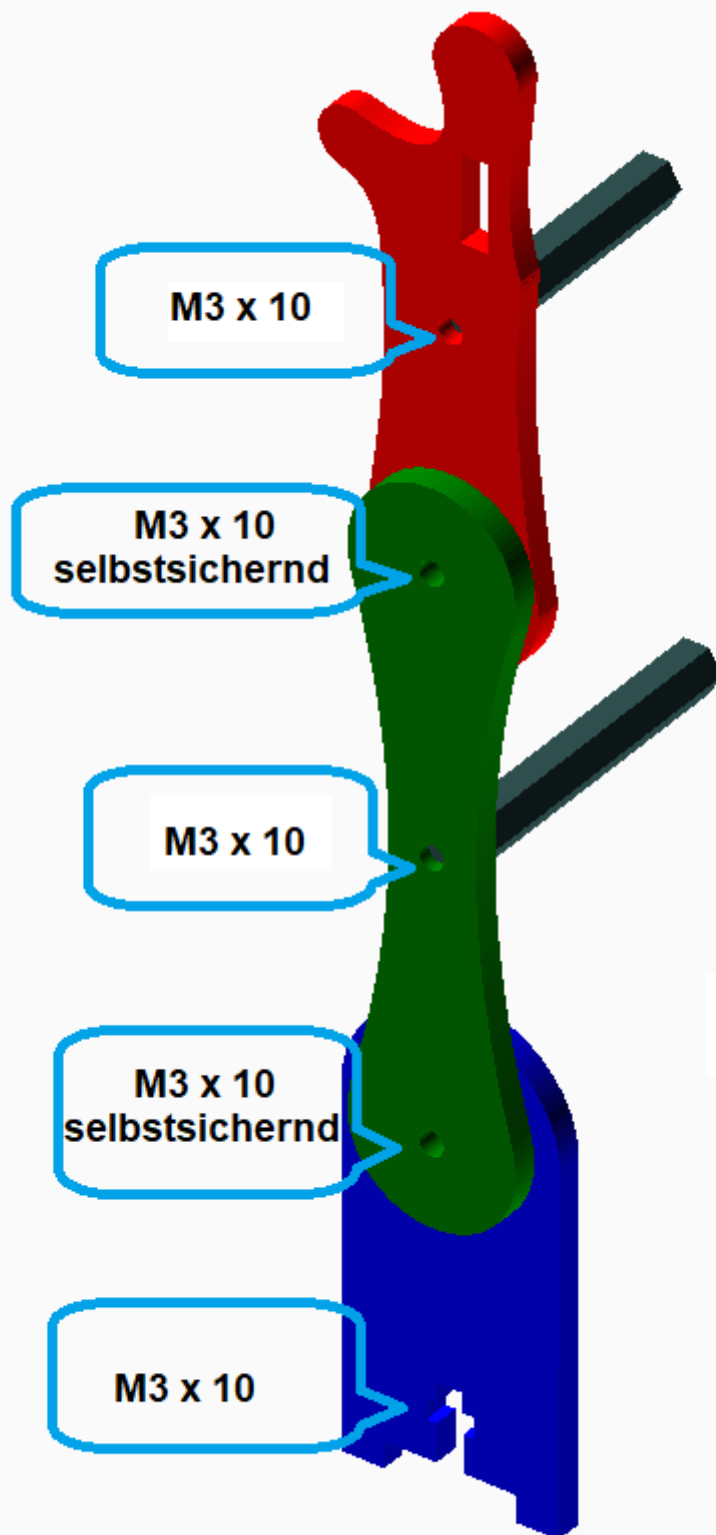
Axiallager Montage



Gelenkarm Montage







Greifer Montage

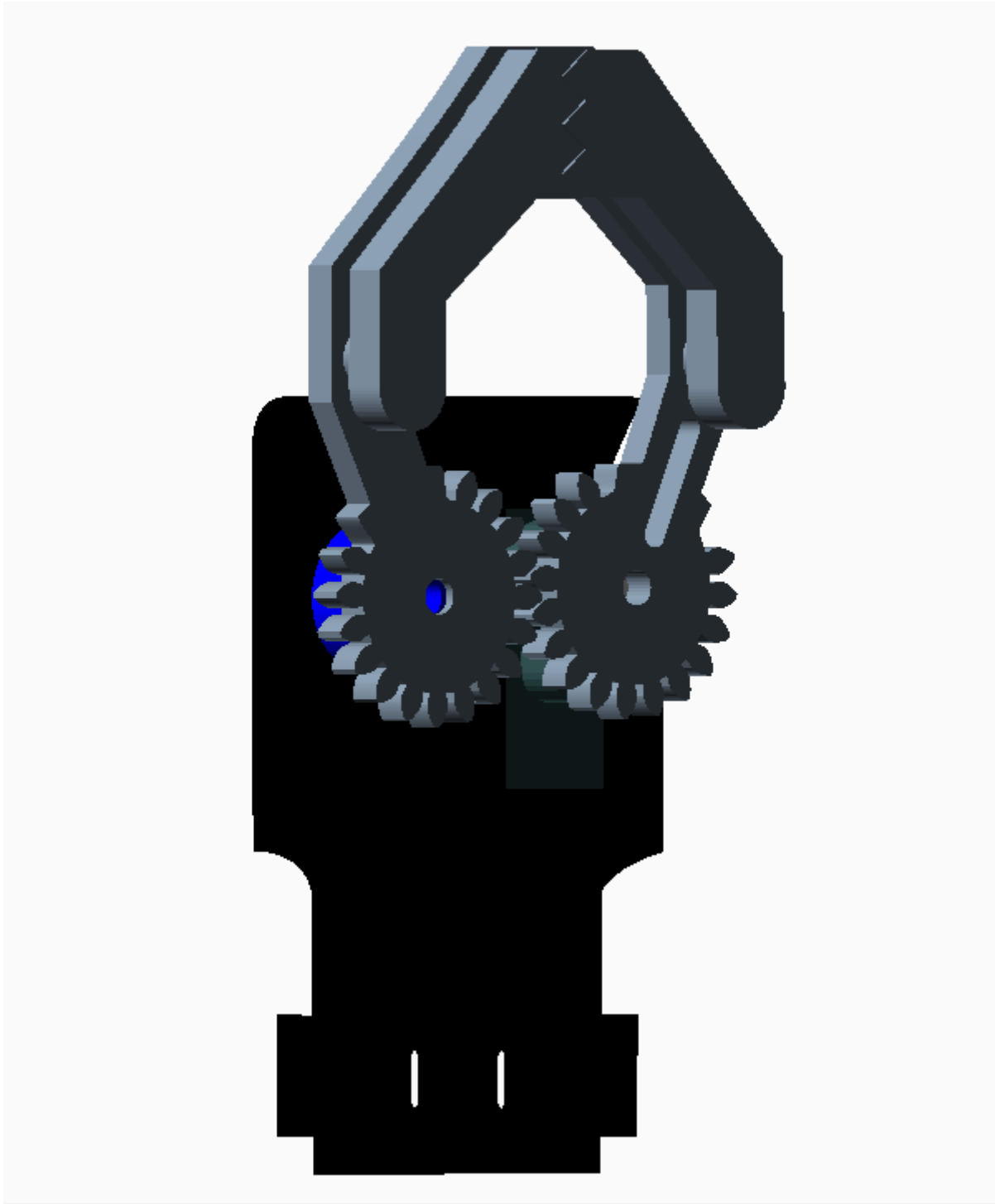
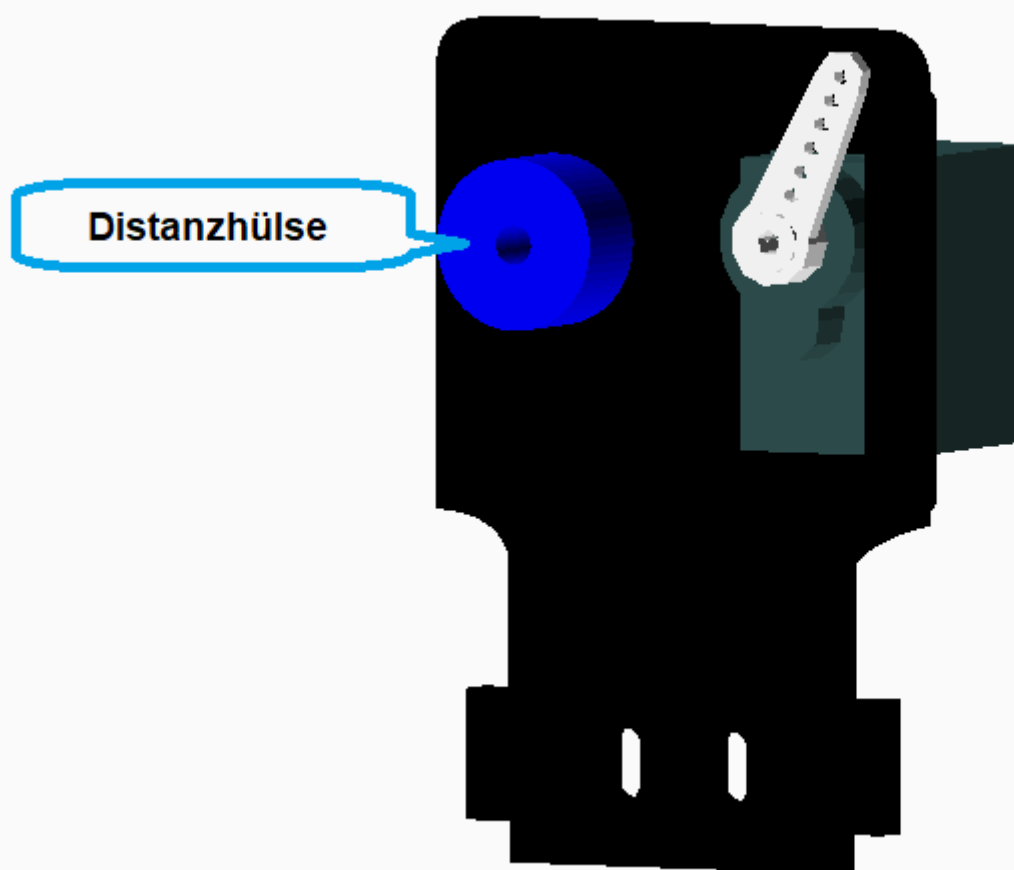
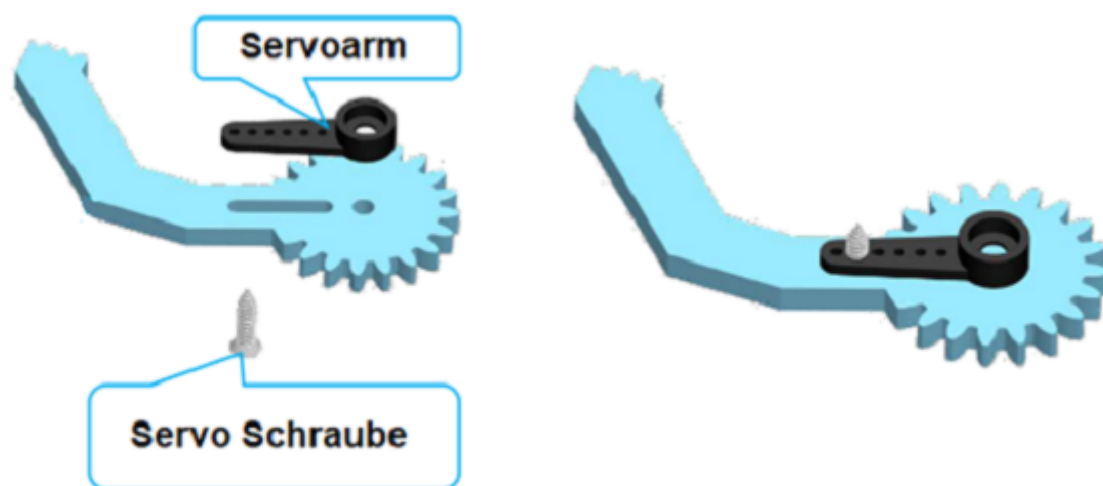
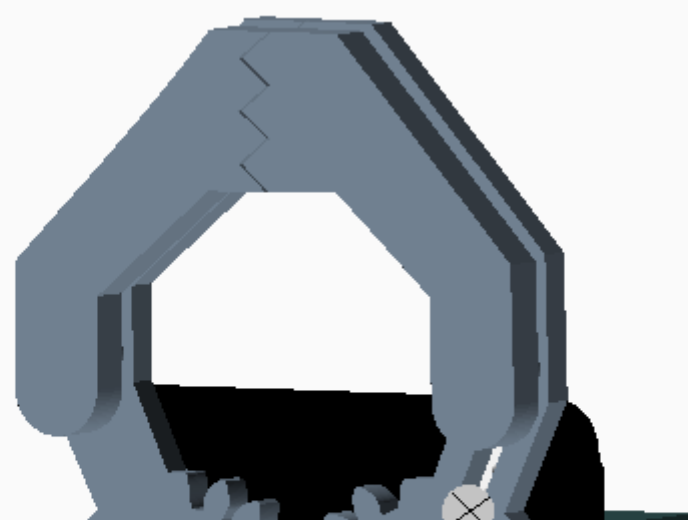
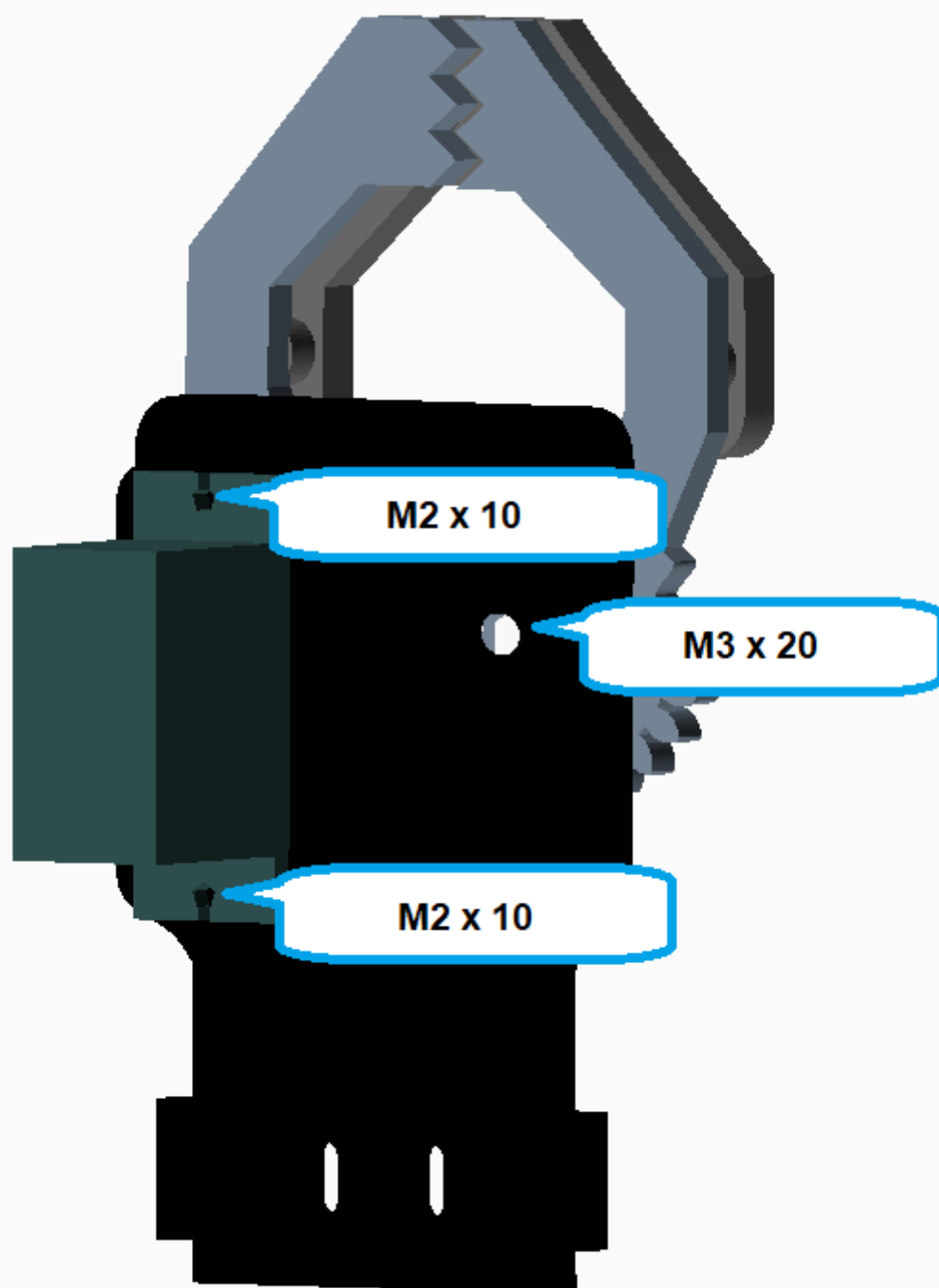
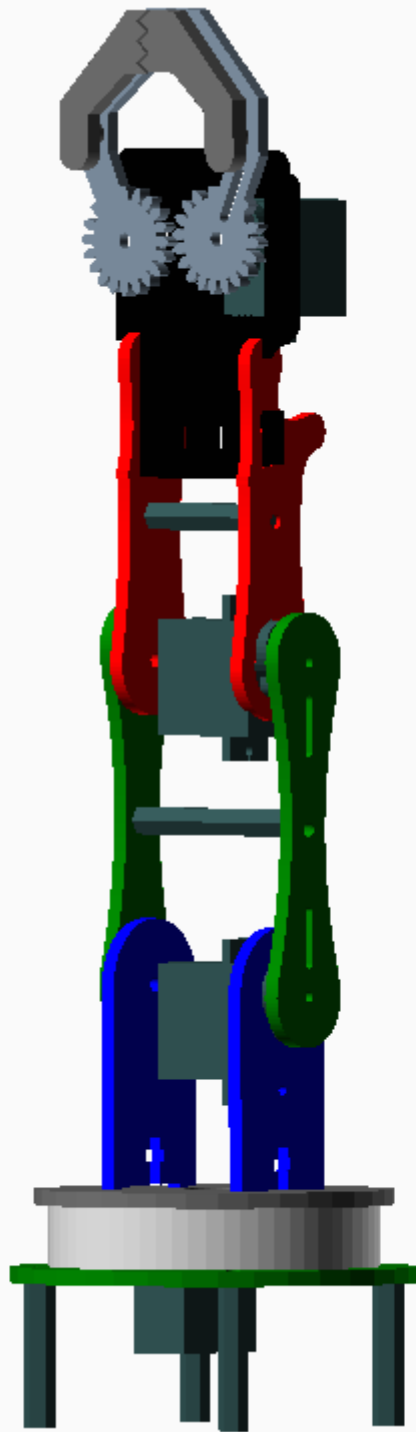


Image not found or type unknown









Fertig!

Version #4

Erstellt: 14 Februar 2024 22:03:49 von Joel Hatsch

Zuletzt aktualisiert: 21 Februar 2024 22:37:38 von Joel Hatsch