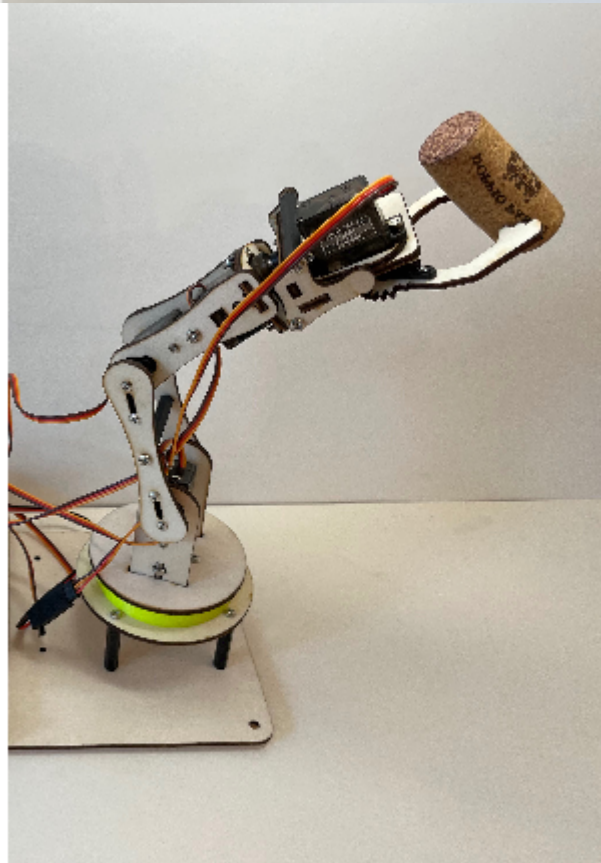
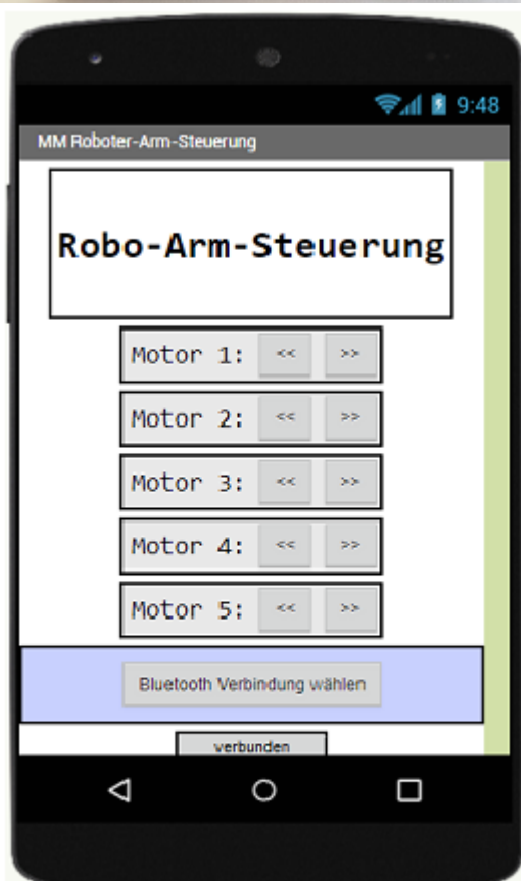
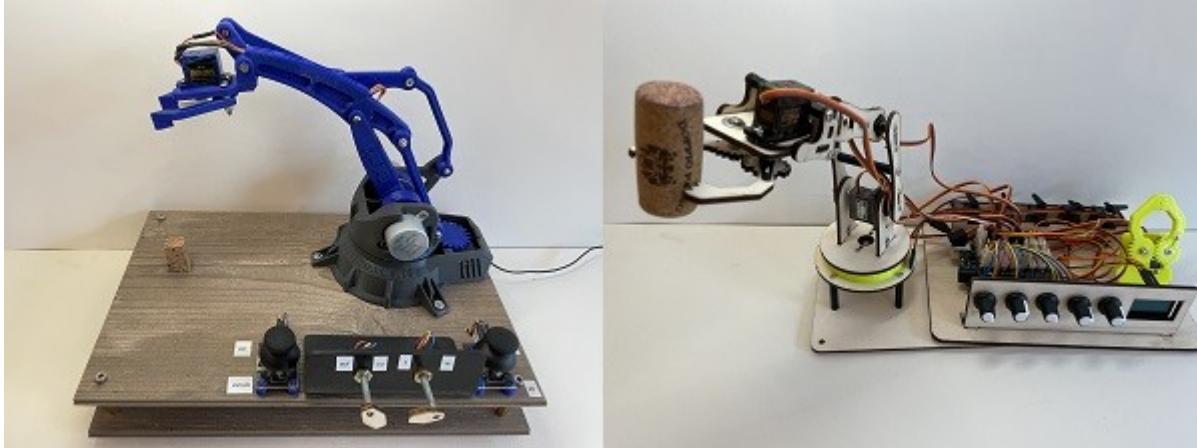


Robotik

- [Greifarm / Robo-Arm](#)
- [Robi](#)
- [Robotik kennenlernen](#)
- [Hubs, Egone und Johnny](#)
- [ESP32 Cam](#)

Greifarm / Robo-Arm

mit Schrittmotoren und Servomotoren

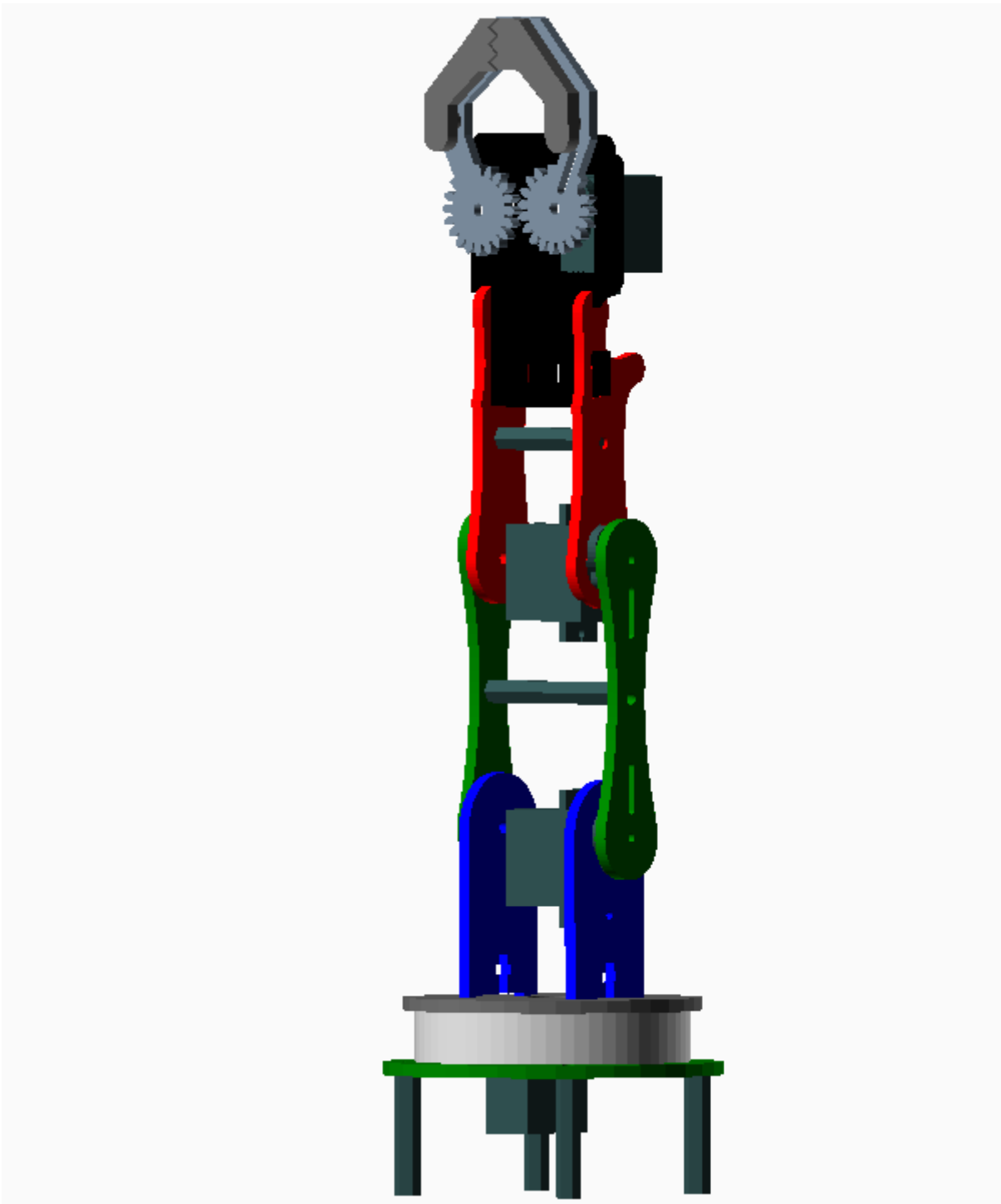


Greifarm mit Handy APP Steuerung

Greifer



Robo Arm



Montage Anleitung

Einleitung

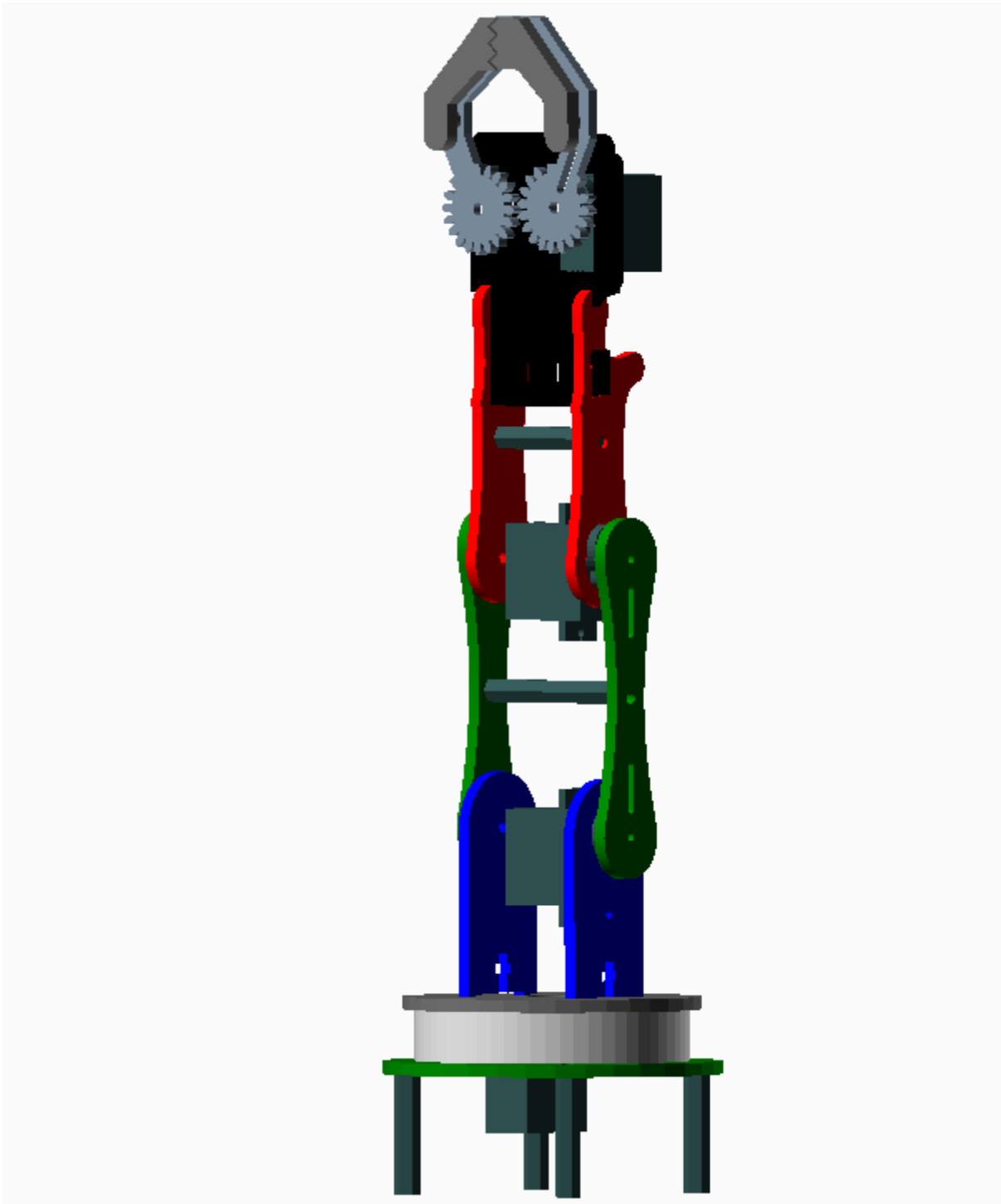
Diese Anleitung beschreibt den Aufbau eines Robo Arm aus 3mm Sperrholz mit einem Arduino NANO. Die Gelenke der Greifarme werden mit Servo-Motore angetrieben, die Ansteuerung erfolgt über einen Arduino NANO und vier Potis. Optional ist eine Ansteuerung über eine APP und die Drehwinkelanzeige mit einen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

Stückliste

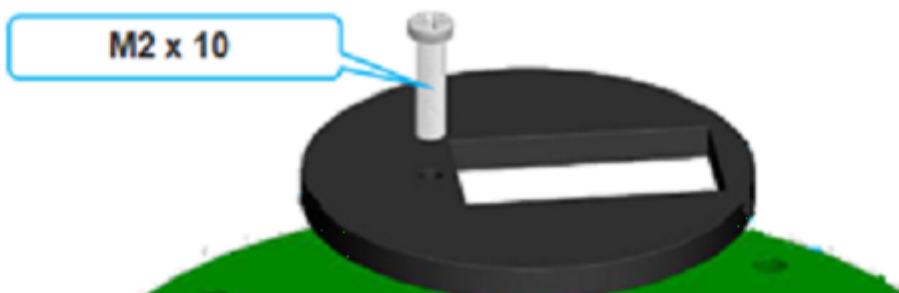
Das benötigen wir für den Robo Arm:

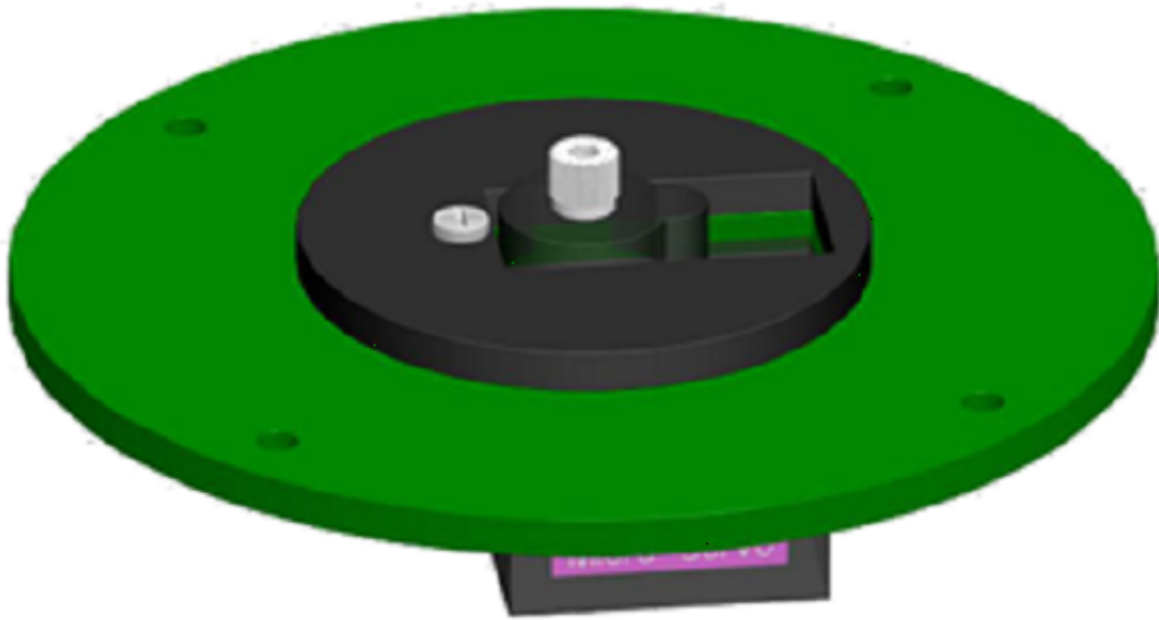
- ○ 1 x Sperrholzplatte 3mm x 600x300
- 4 x Digital Servo mg996r Metallgetriebe
- 1 x Arduino NANO
- 1 x NANO Shield
- 4 x Potis 10k
- 1 x 50cm Litze
- 4 x Platinenstecker 3pol
- 1 x Steckenetzteil 5V, alternativ: 1x18650 Akku mit Case
- 5 x M2 x 10 Schrauben
- 5 x M2 Mutter
- 4 x M2,5 x 10 Schrauben
- 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 Abstanshalter

Robo Arm Montage - Gesamtansicht

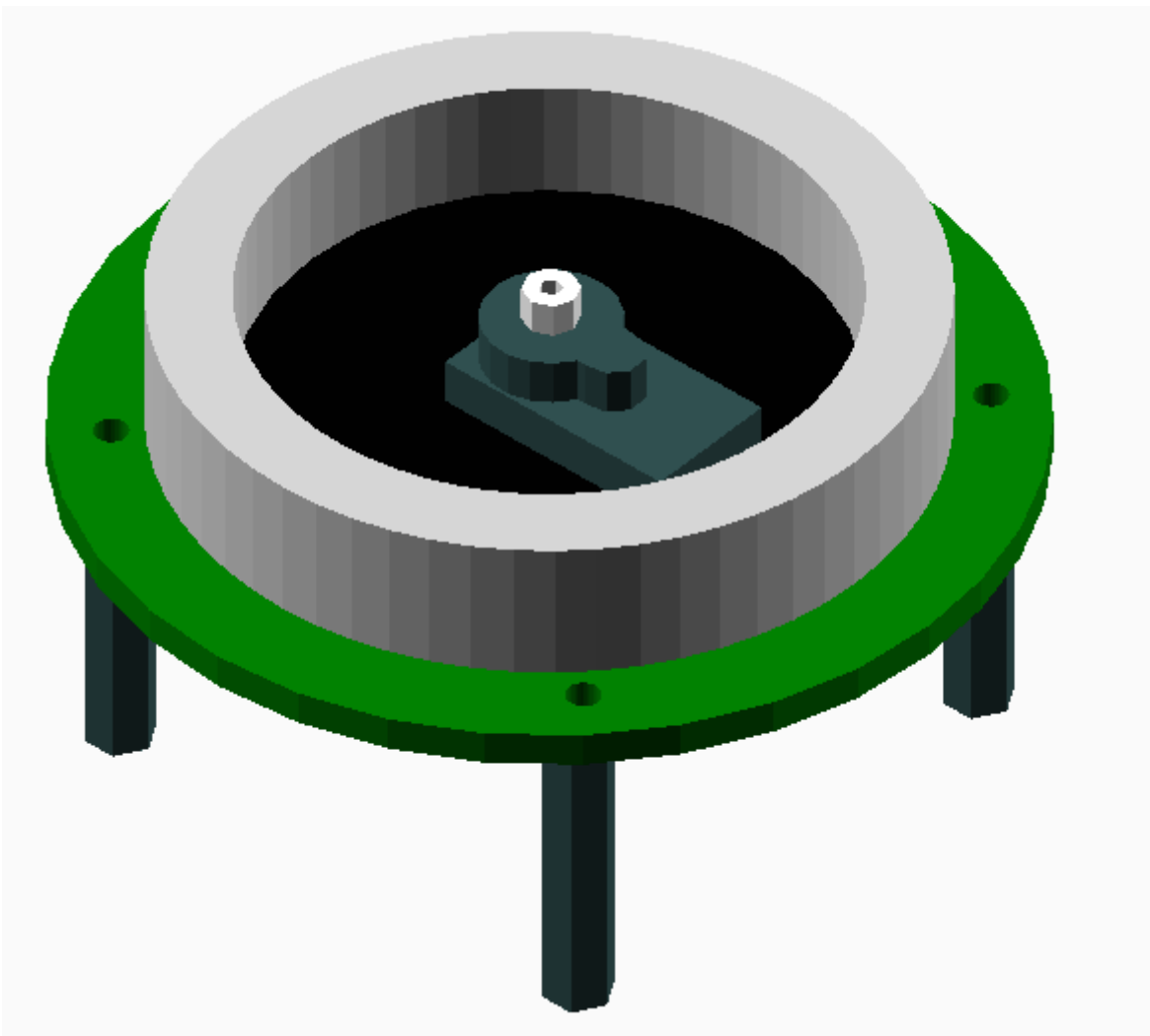


Drehteller Montage

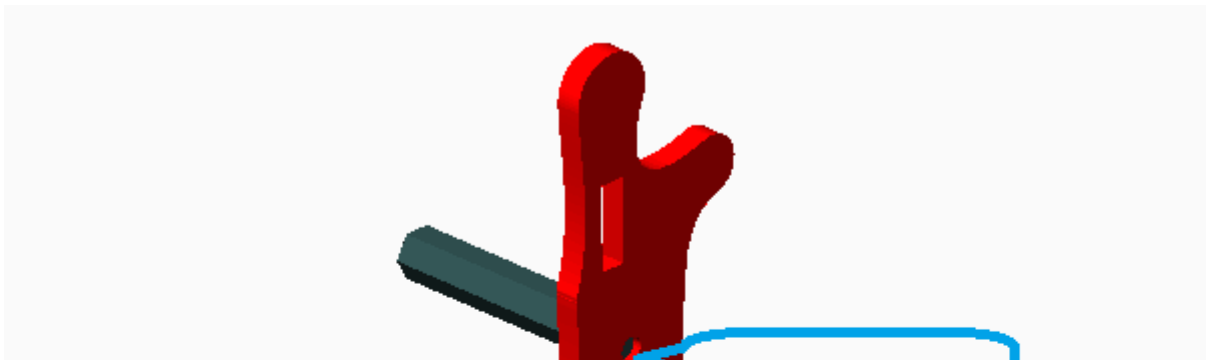
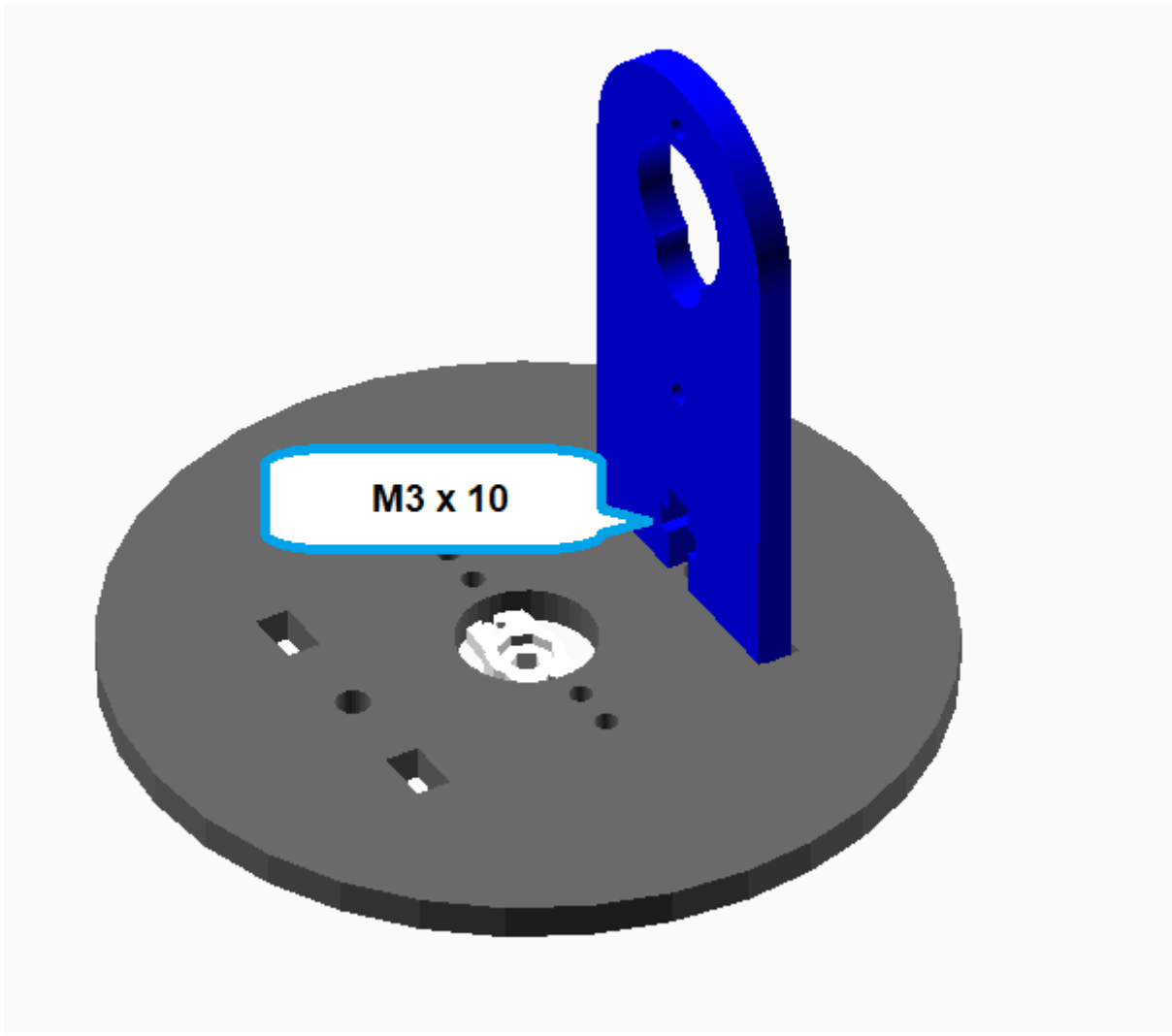


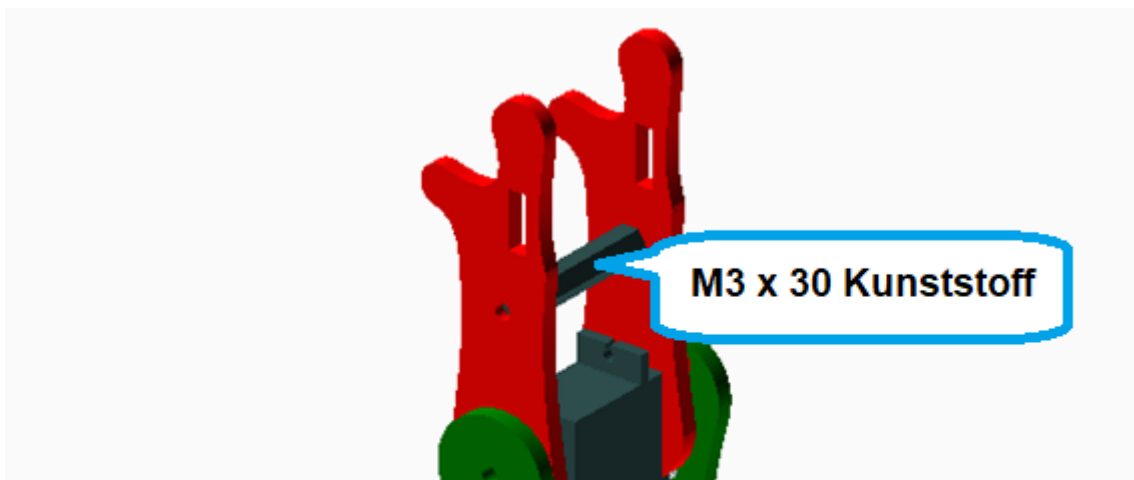
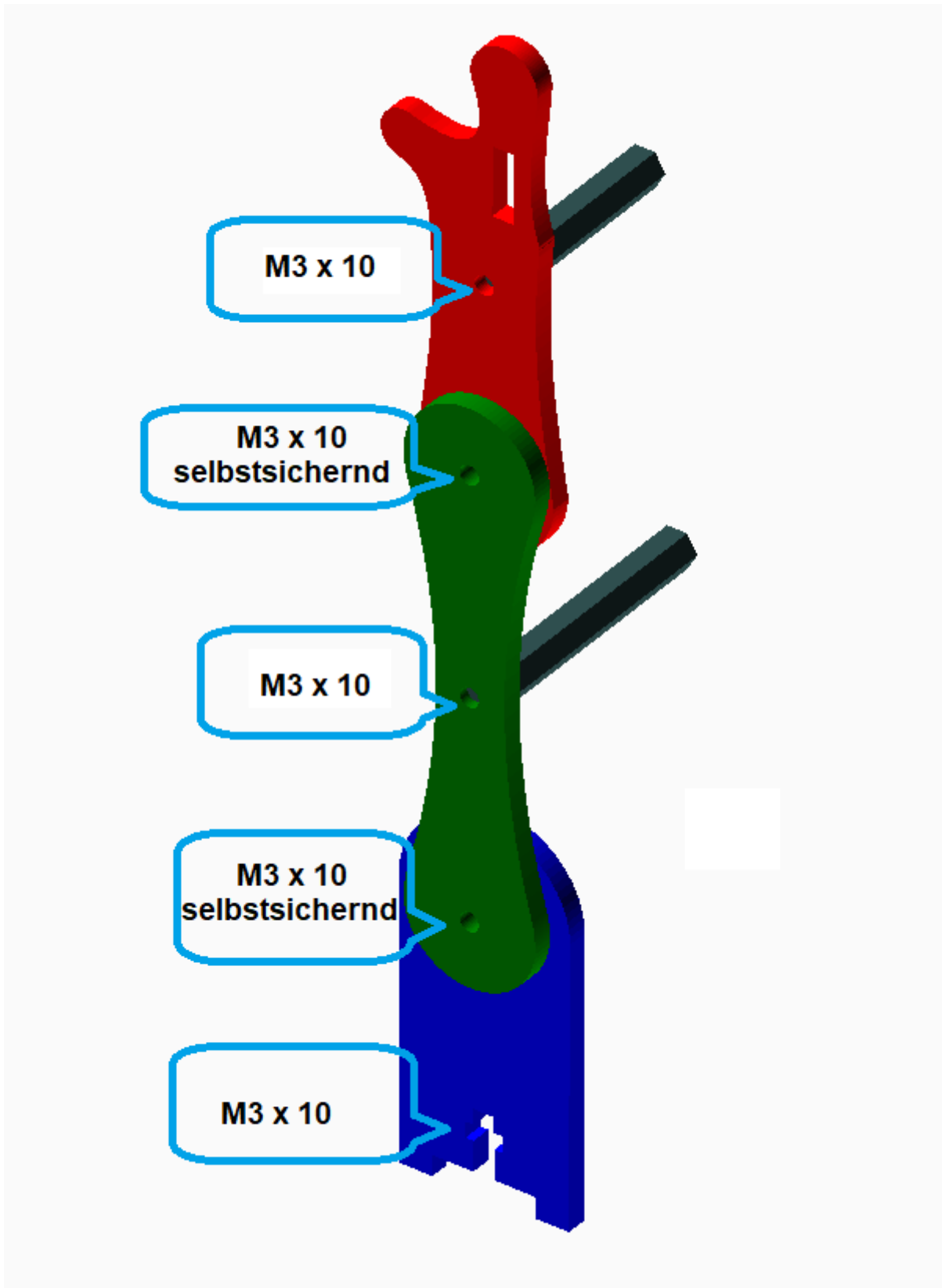


Axiallager Montage

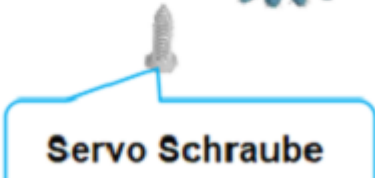
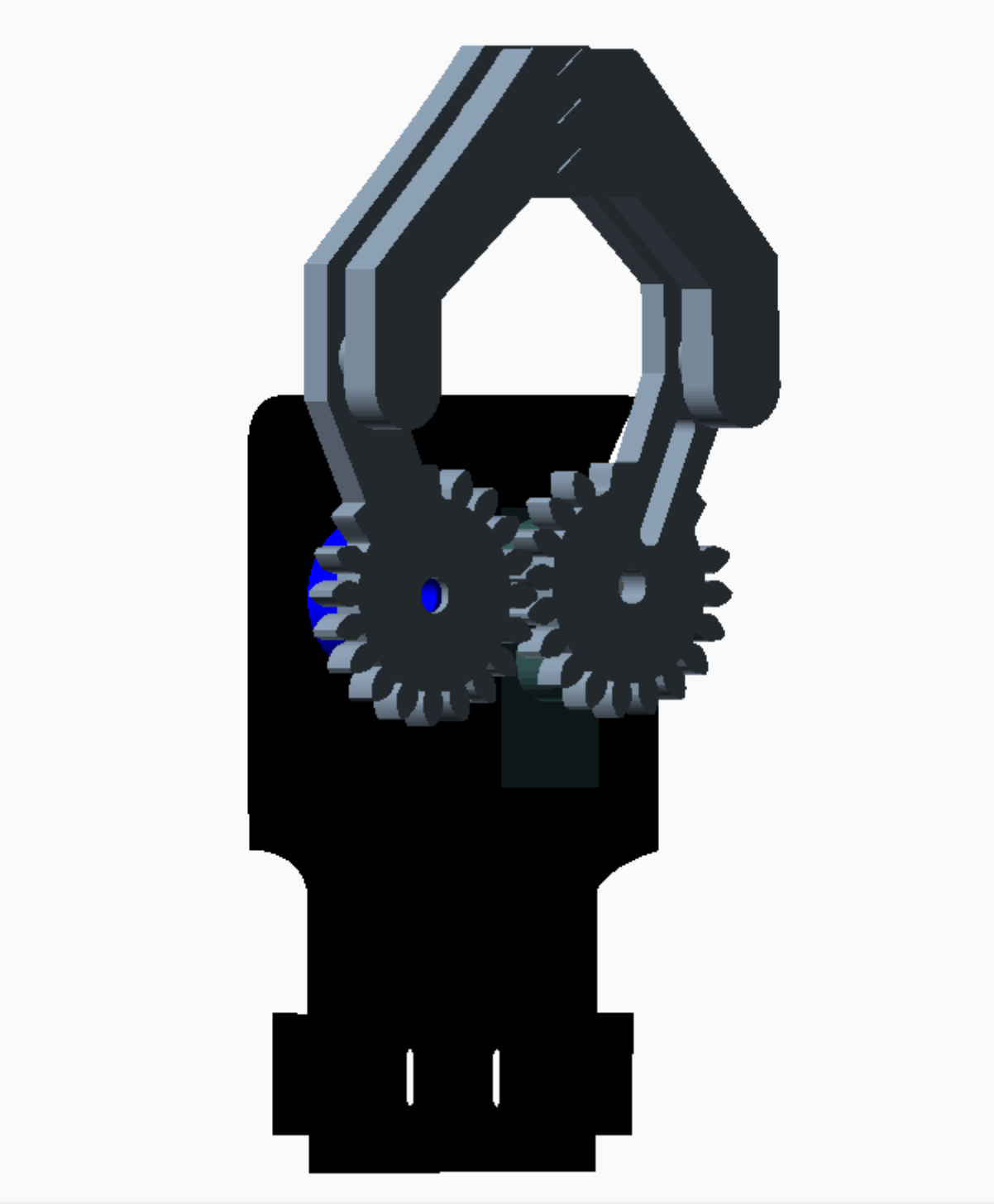


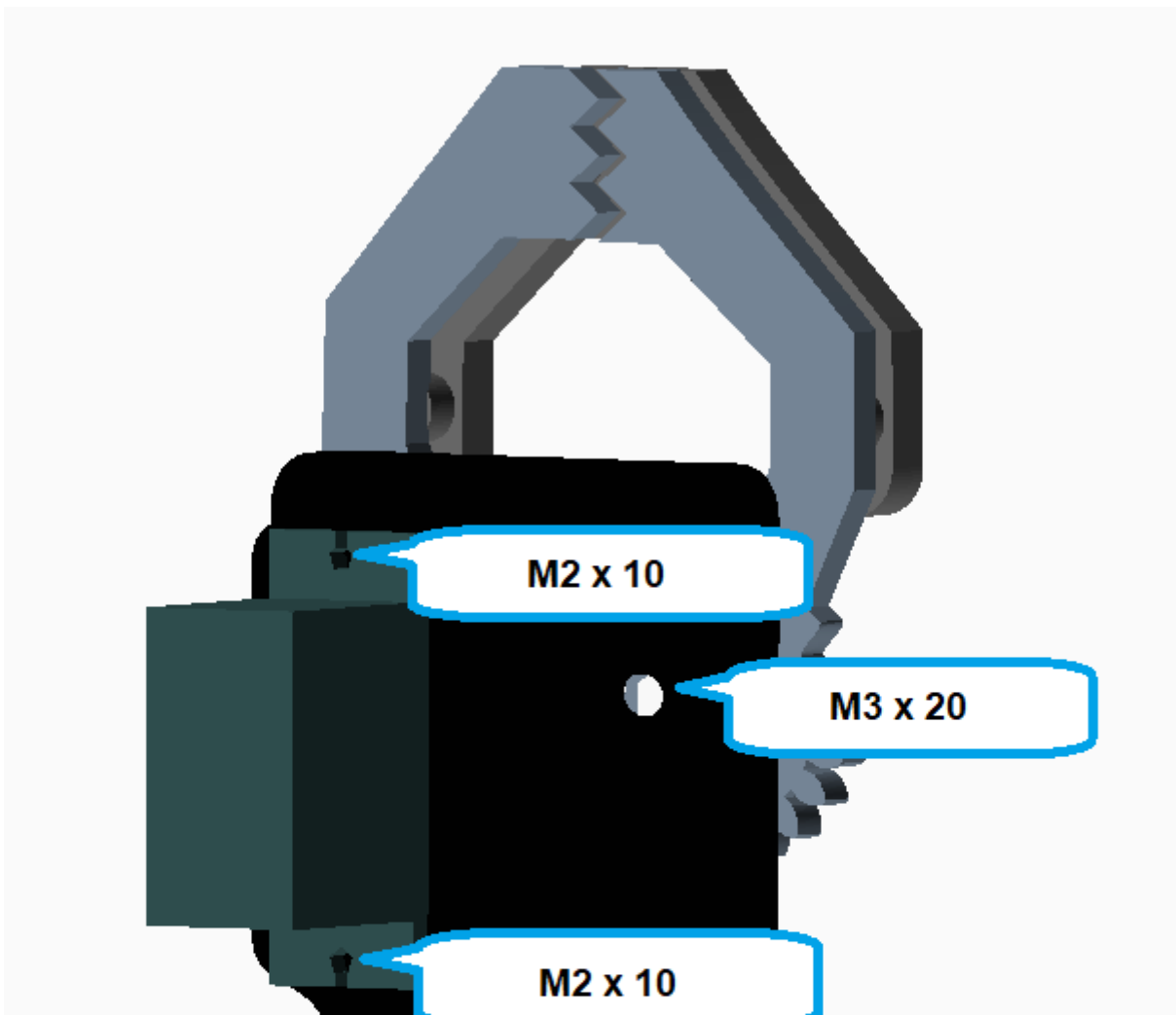
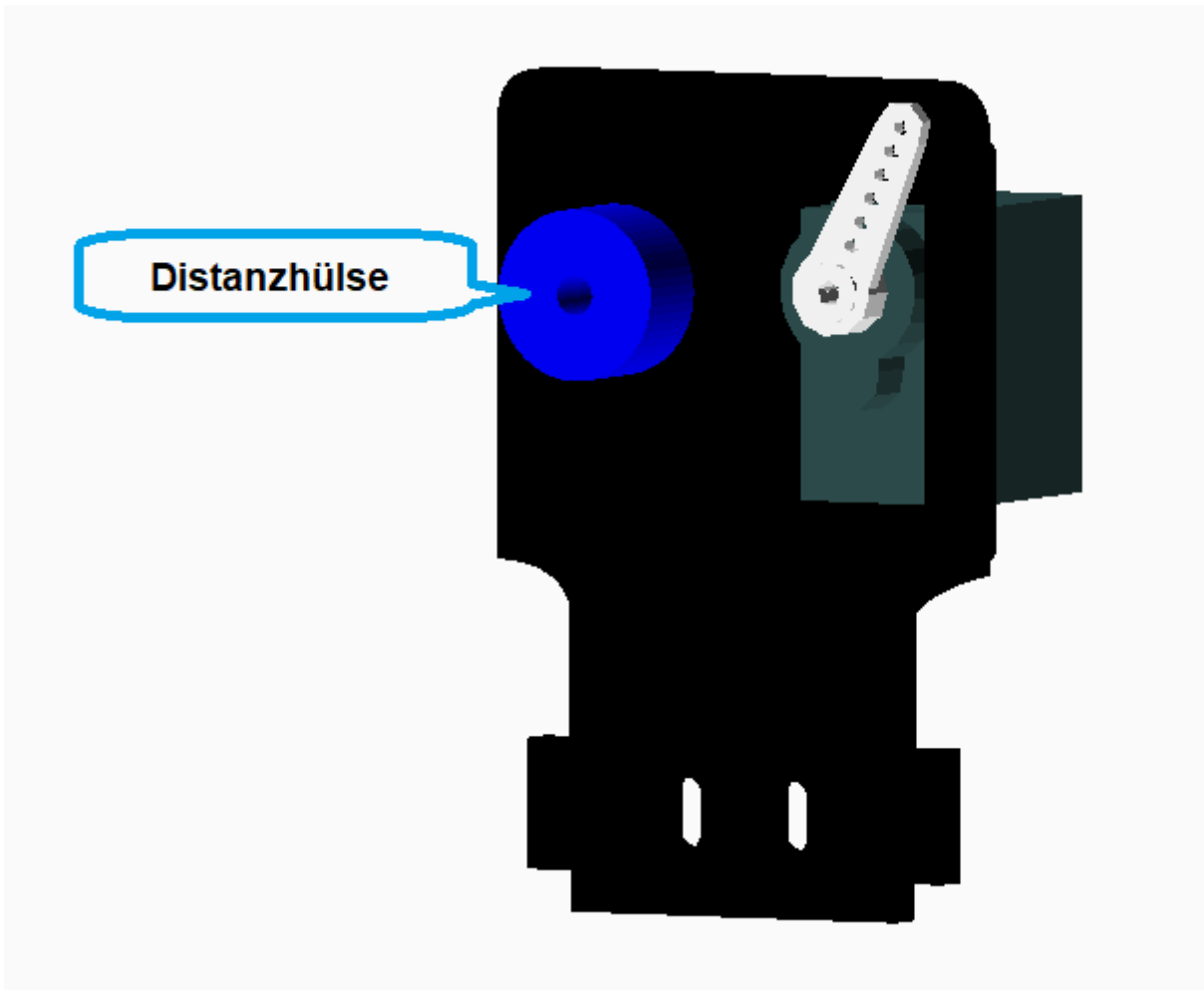
Gelenkarm Montage

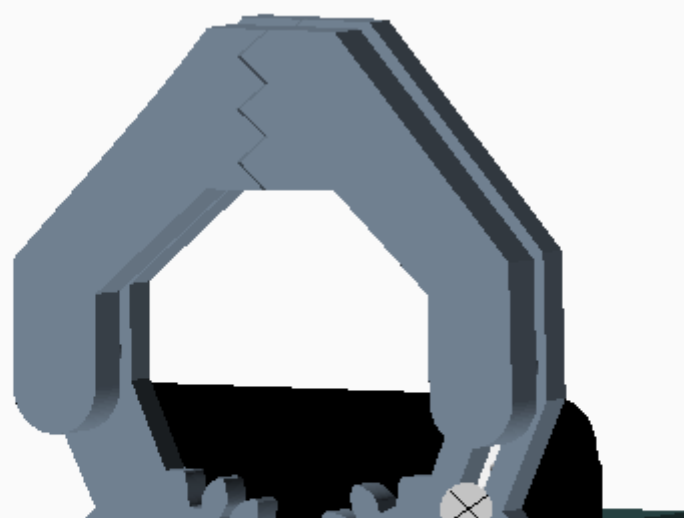
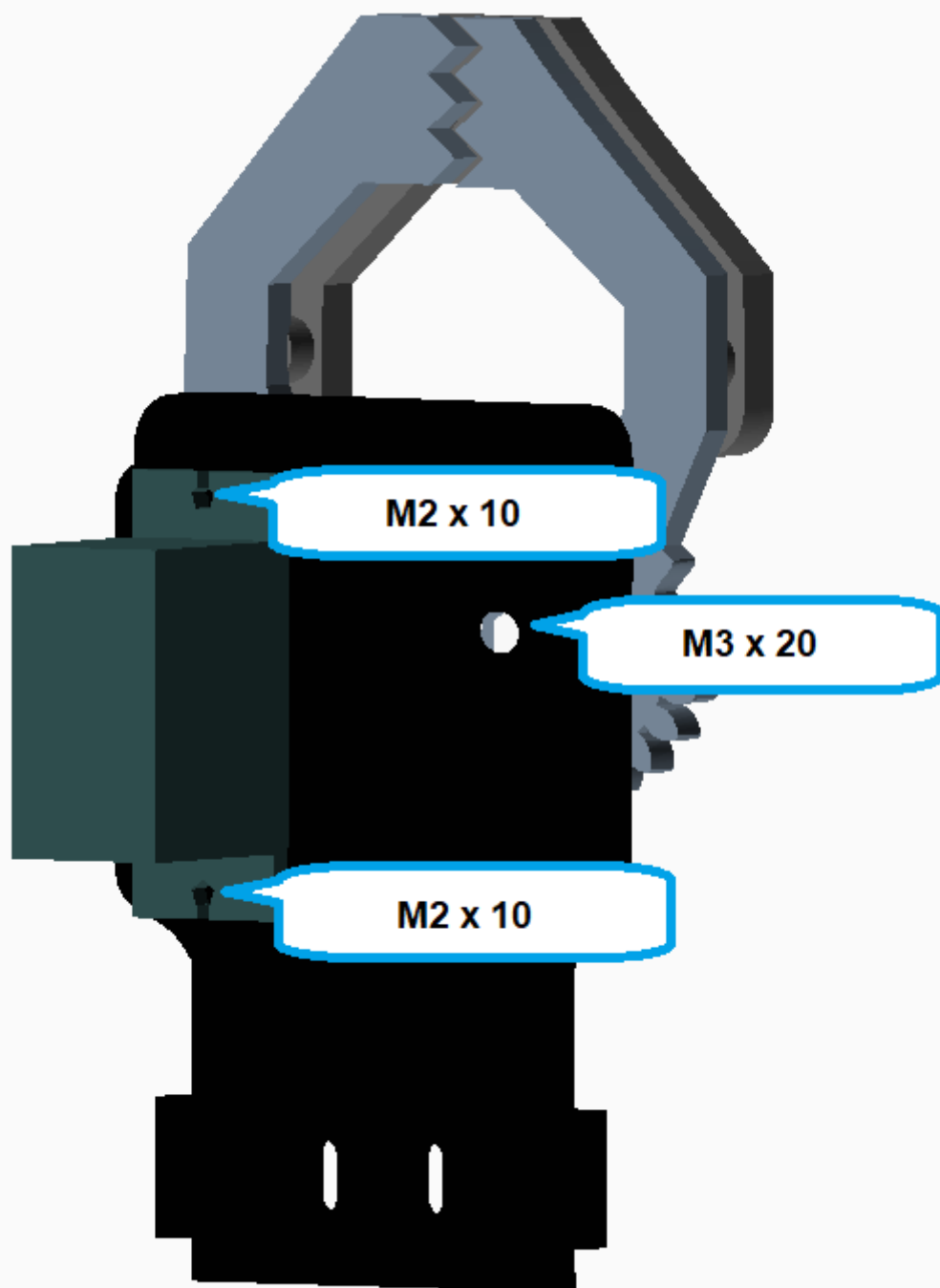


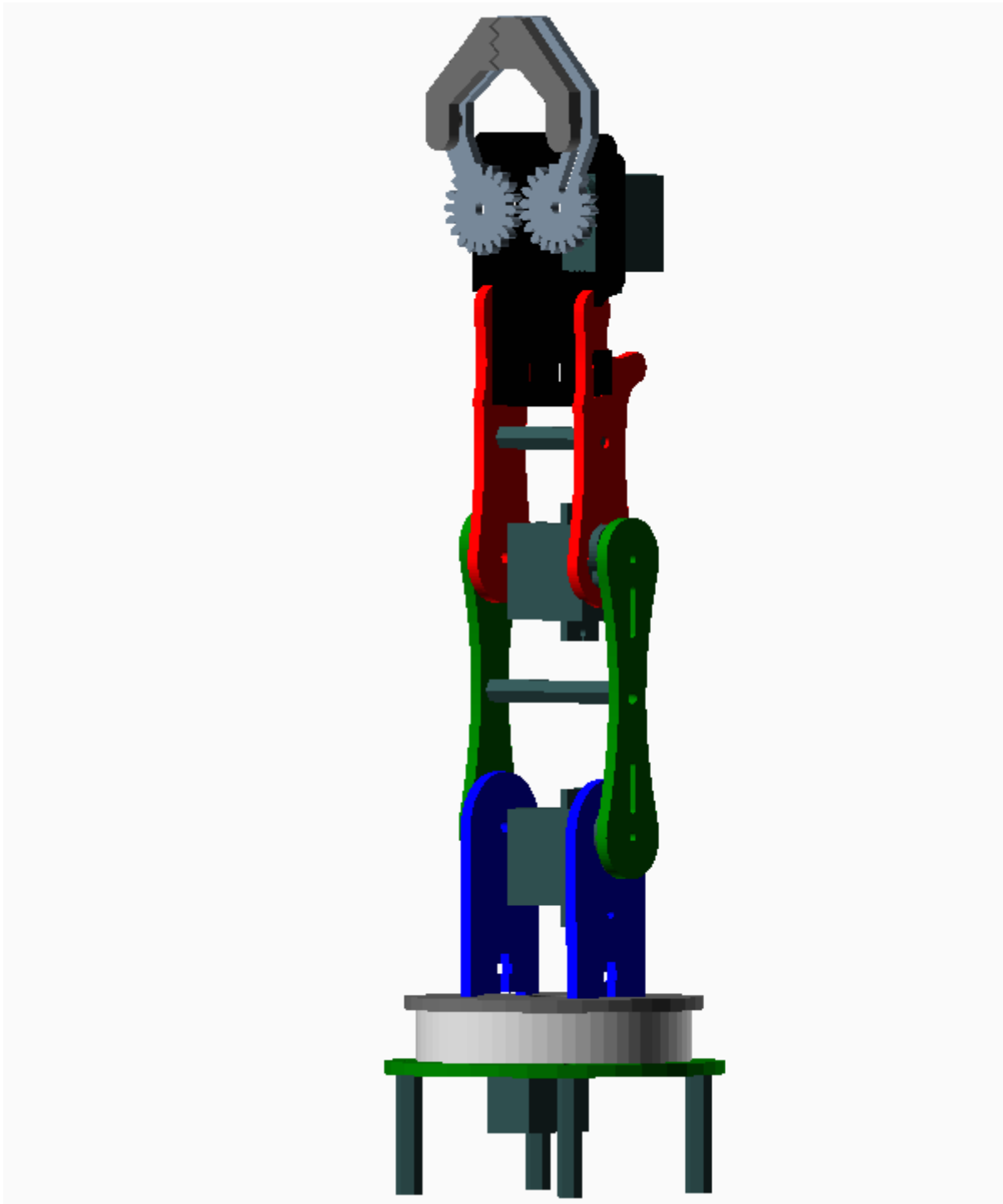


Greifer Montage





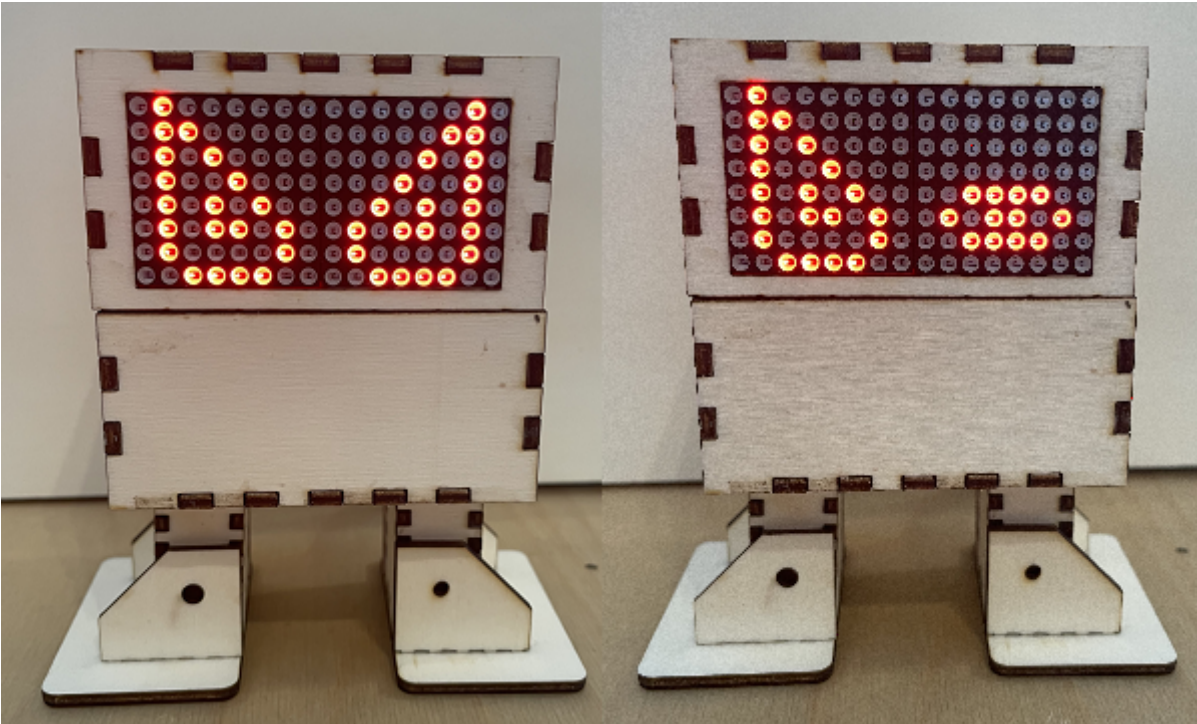




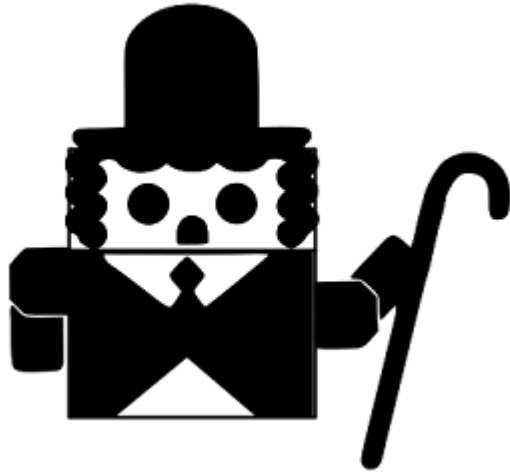
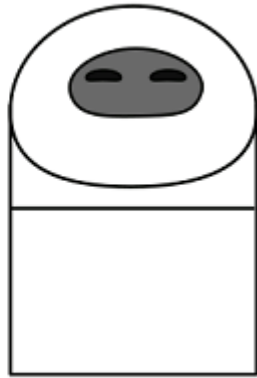
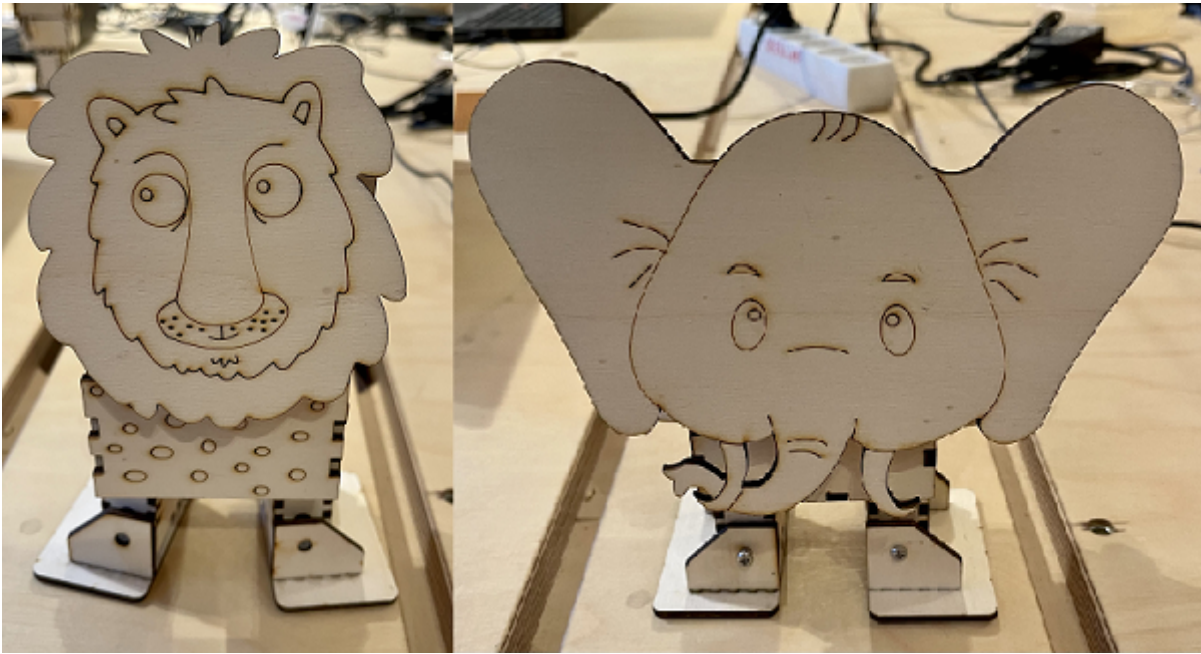
Fertig!

Robi

Baue einen Roboter, lerne ihn laufen und

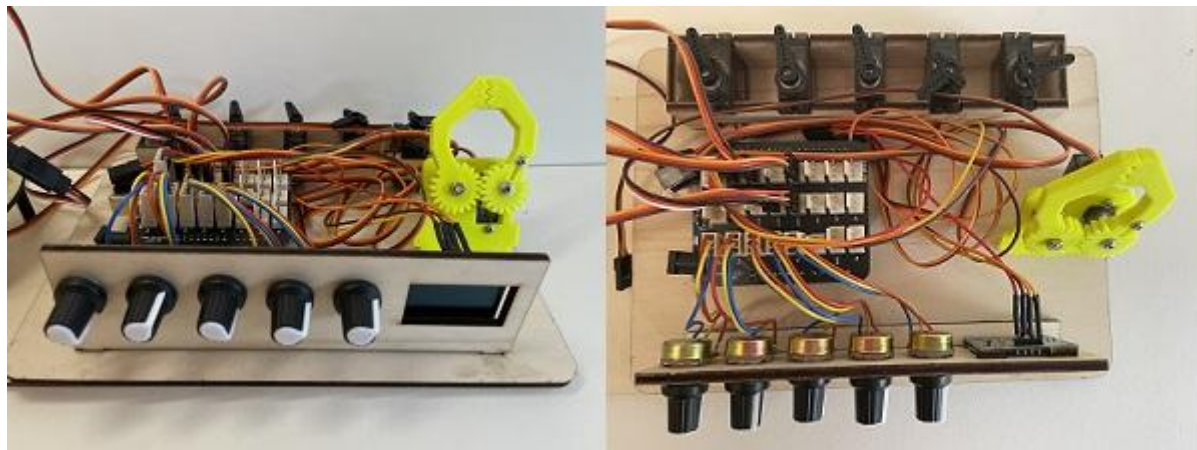


entwerfe dein eigenes Design



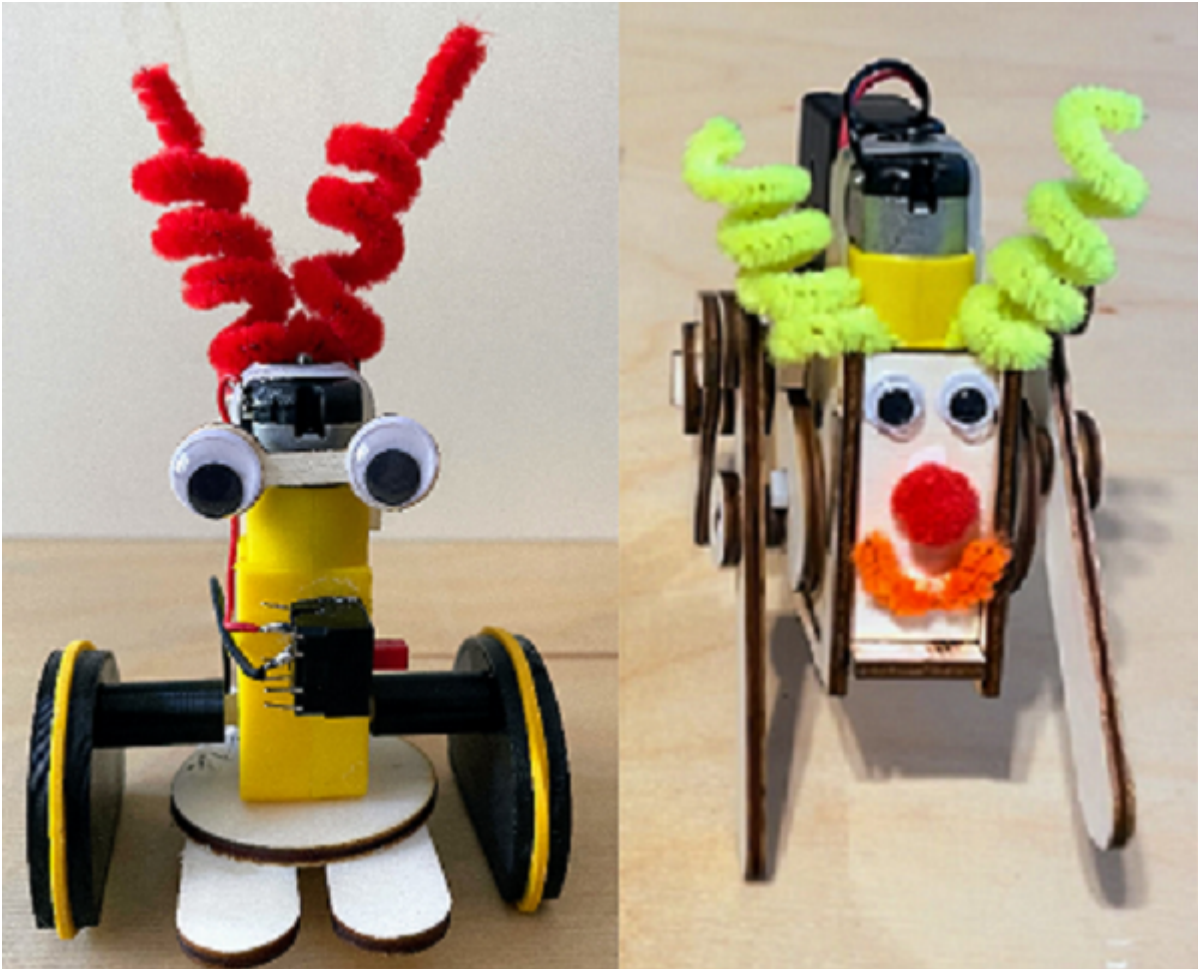
Robotik kennenlernen

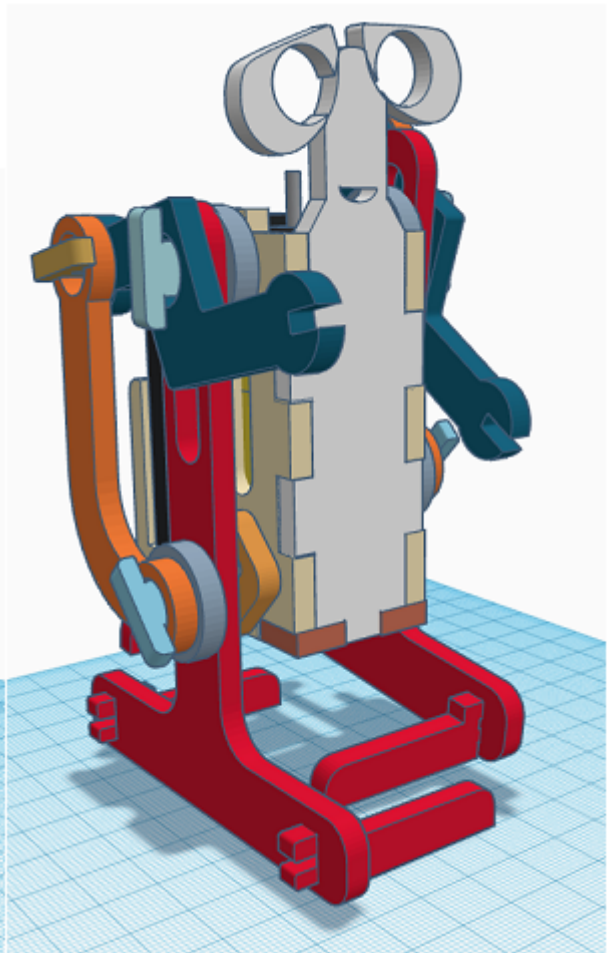
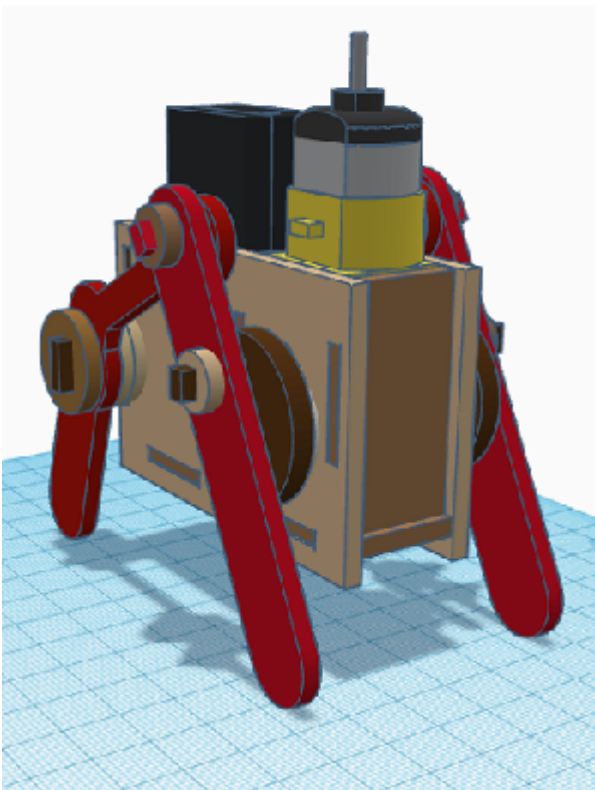
Komponenten, Ansteuerung, Programmierung



Hubsi, Egone und Johnny

Kleine Bots mit Getriebemotor





ESP32 Cam

Mit Drehteller und micro:bit Steuerung

