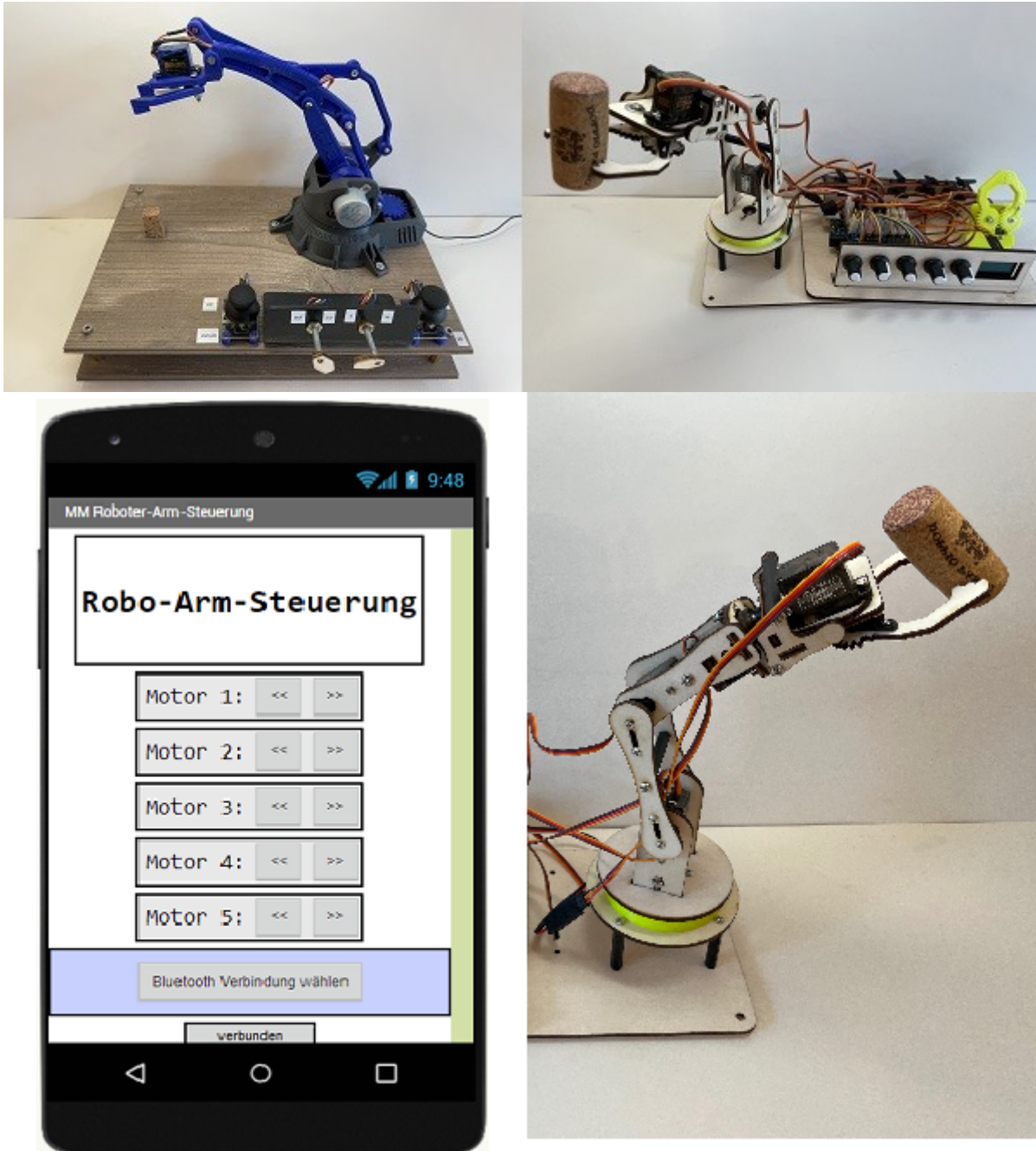


Greifarm / Robo-Arm

mit Schrittmotoren und Servomotoren

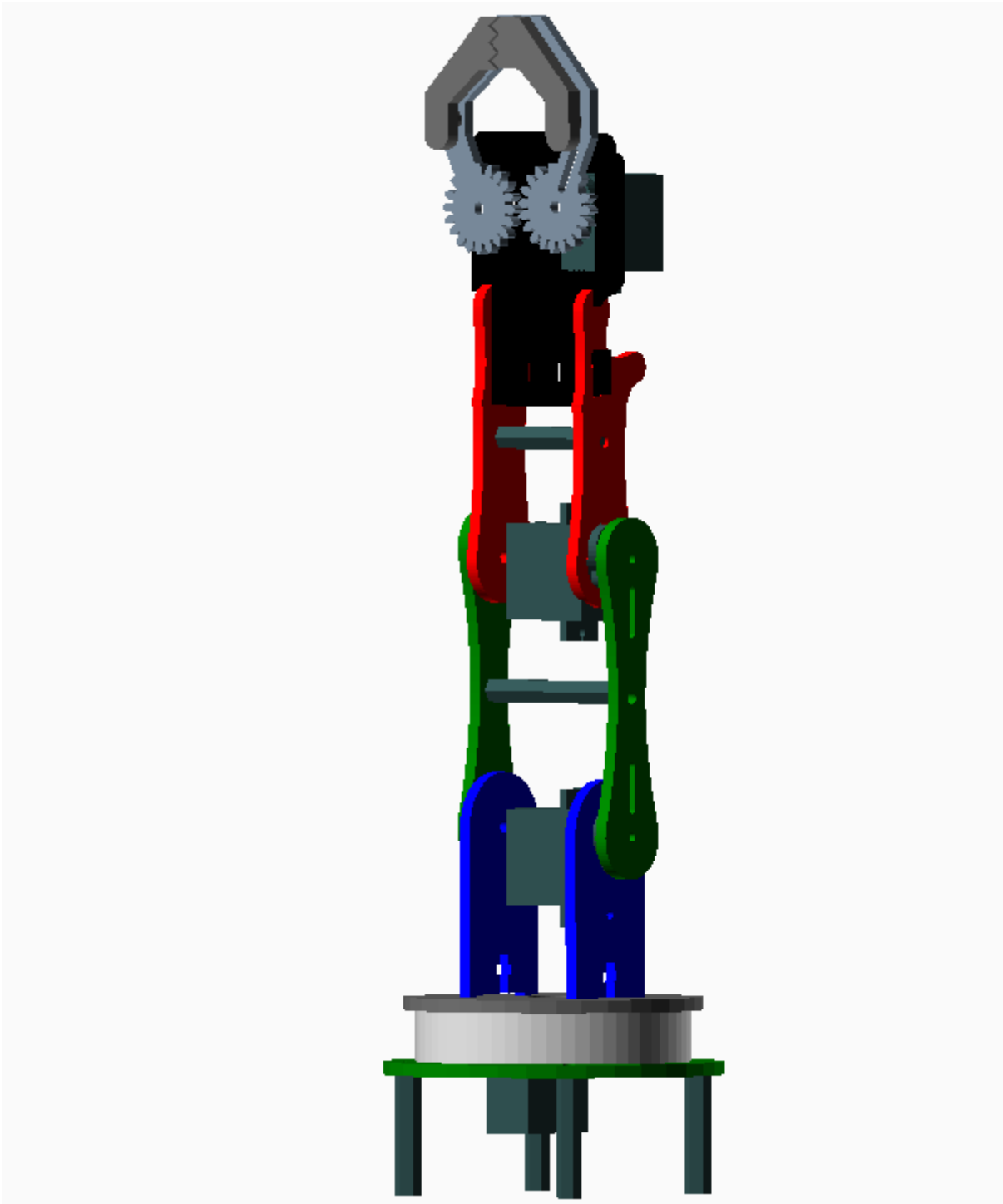


Greifarm mit Handy APP Steuerung

Greifer



Robo Arm



Montage Anleitung

Einleitung

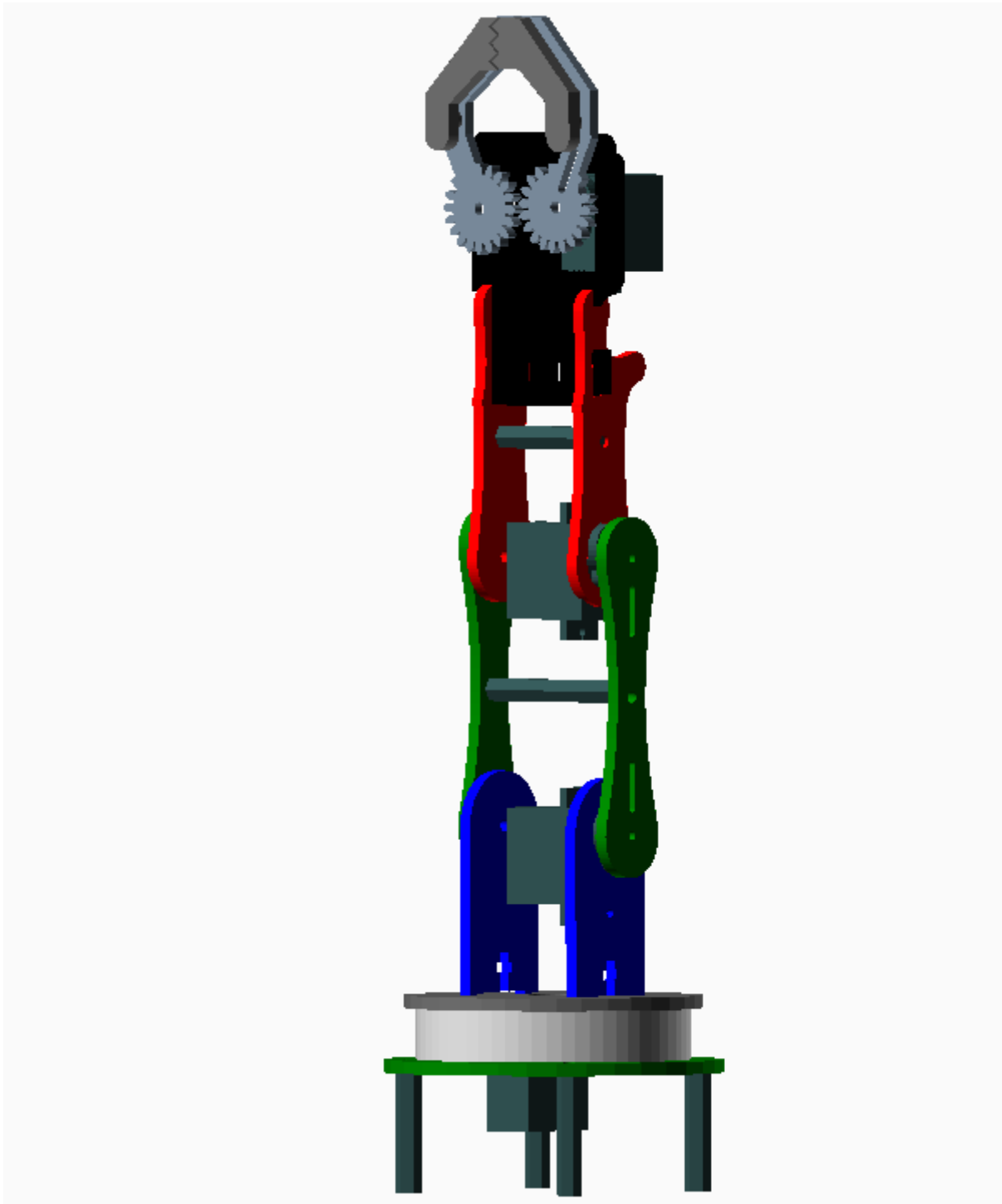
Diese Anleitung beschreibt den Aufbau eines Robo Arm aus 3mm Sperrholz mit einem Arduino NANO. Die Gelenke der Greifarme werden mit Servo-Motore angetrieben, die Ansteuerung erfolgt über einen Arduino NANO und vier Potis. Optional ist eine Ansteuerung über eine APP und die Drehwinkelanzeige mit einem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

Stückliste

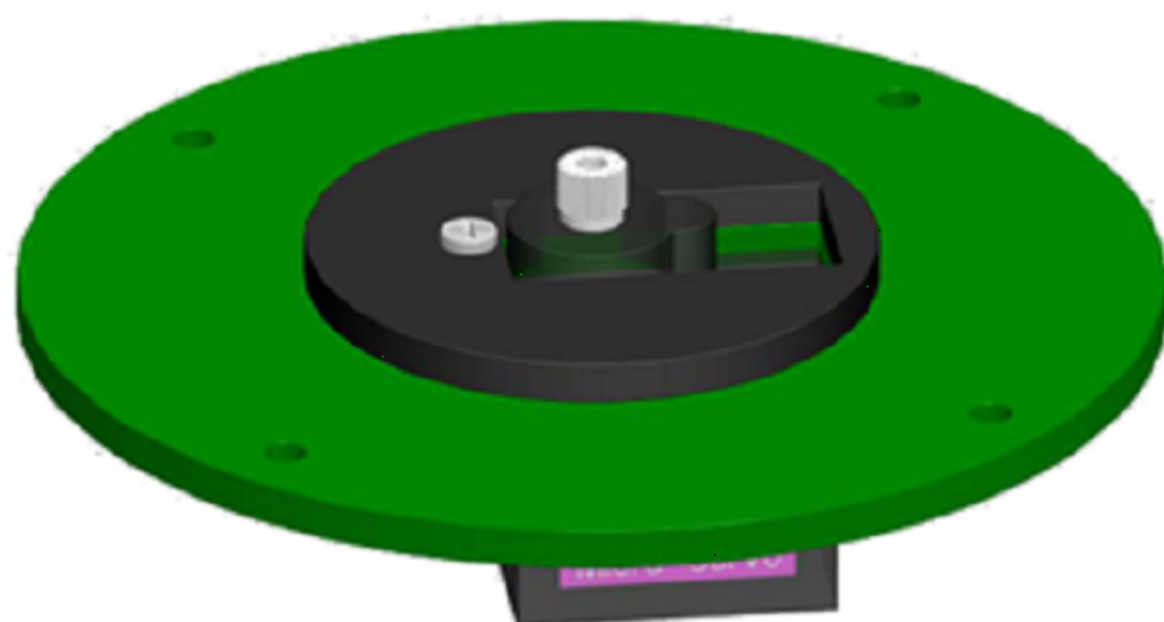
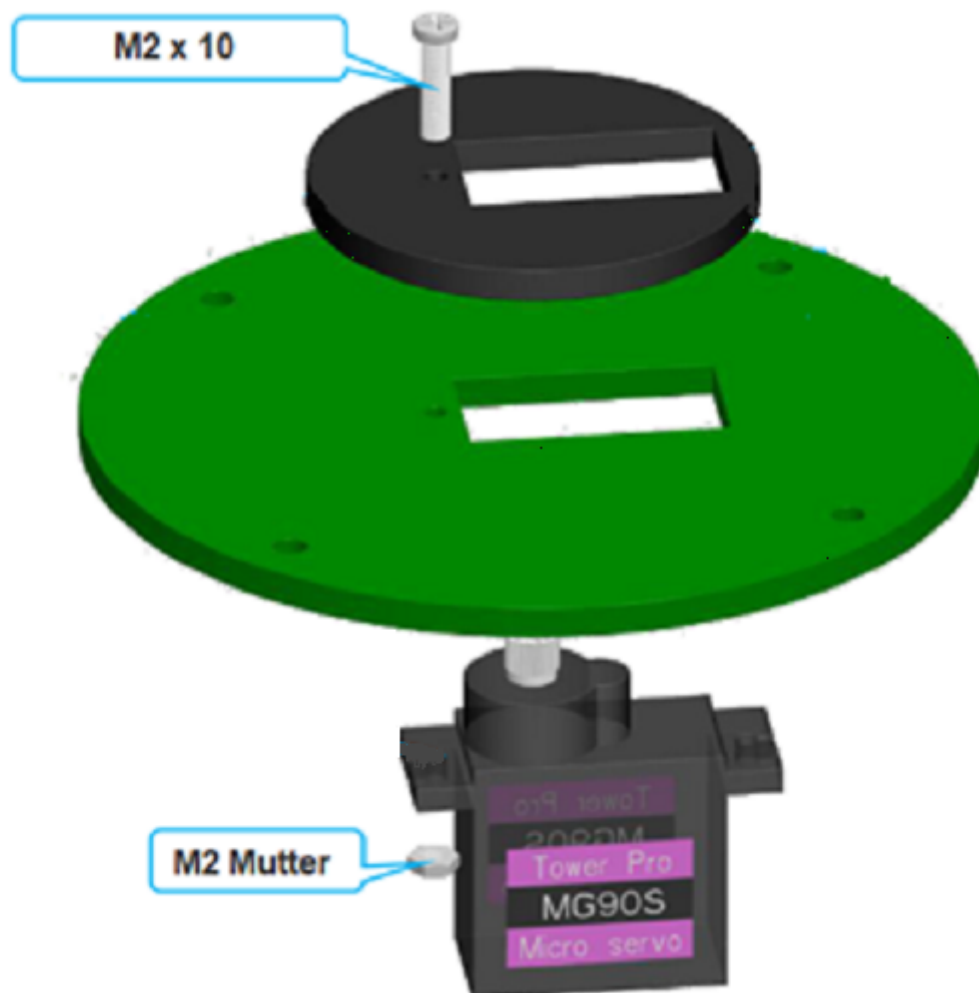
Das benötigen wir für den Robo Arm:

- 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

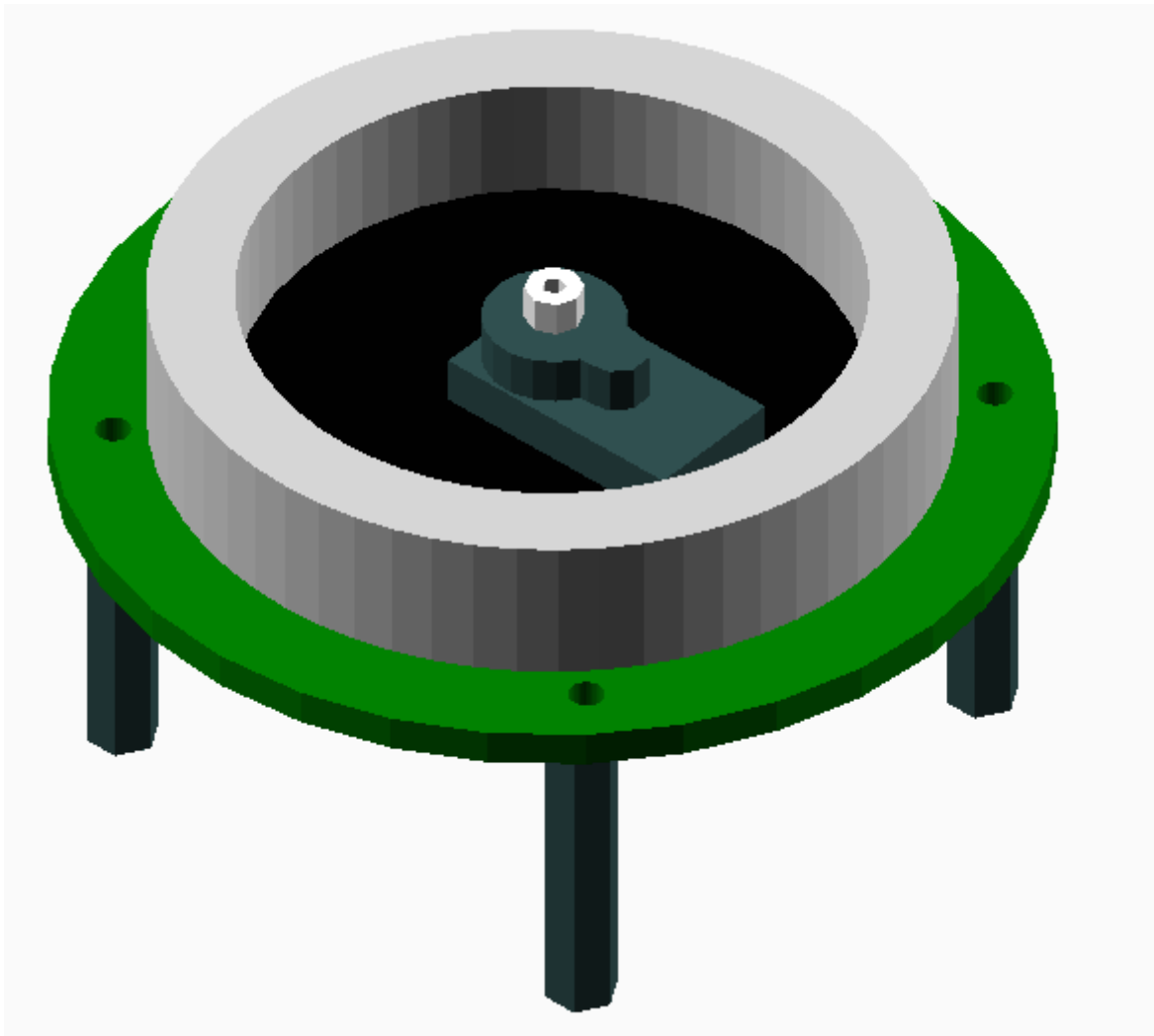
Robo Arm Montage - Gesamtansicht



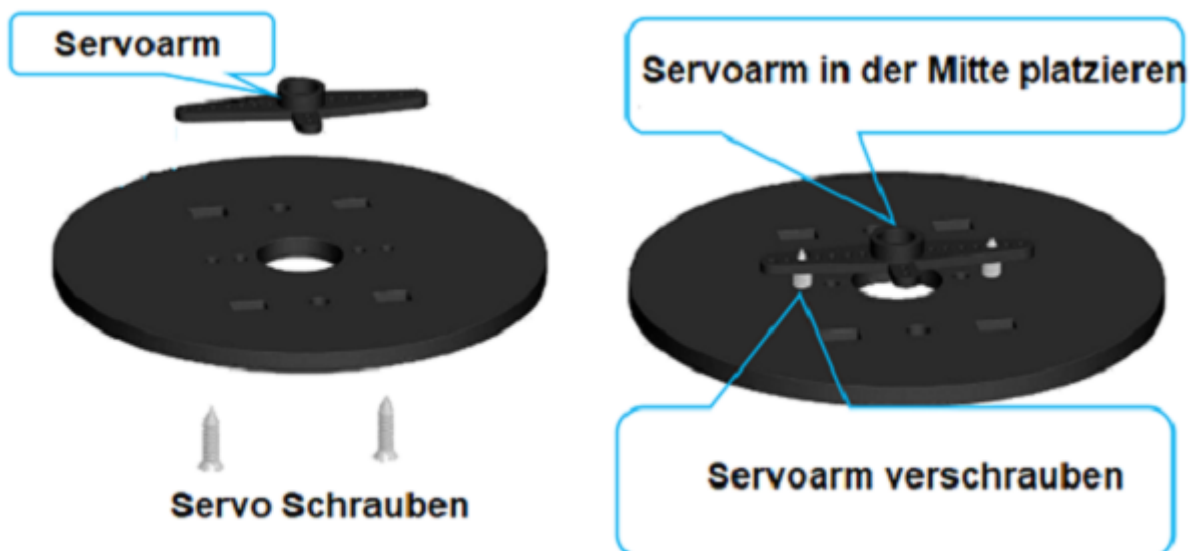
Drehteller Montage

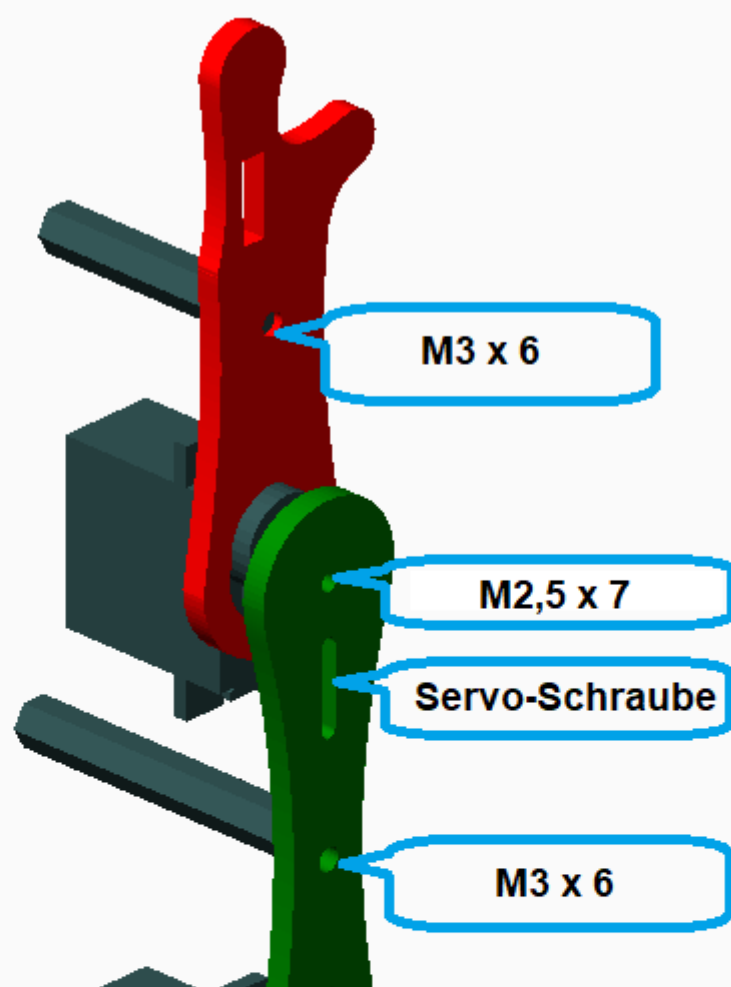
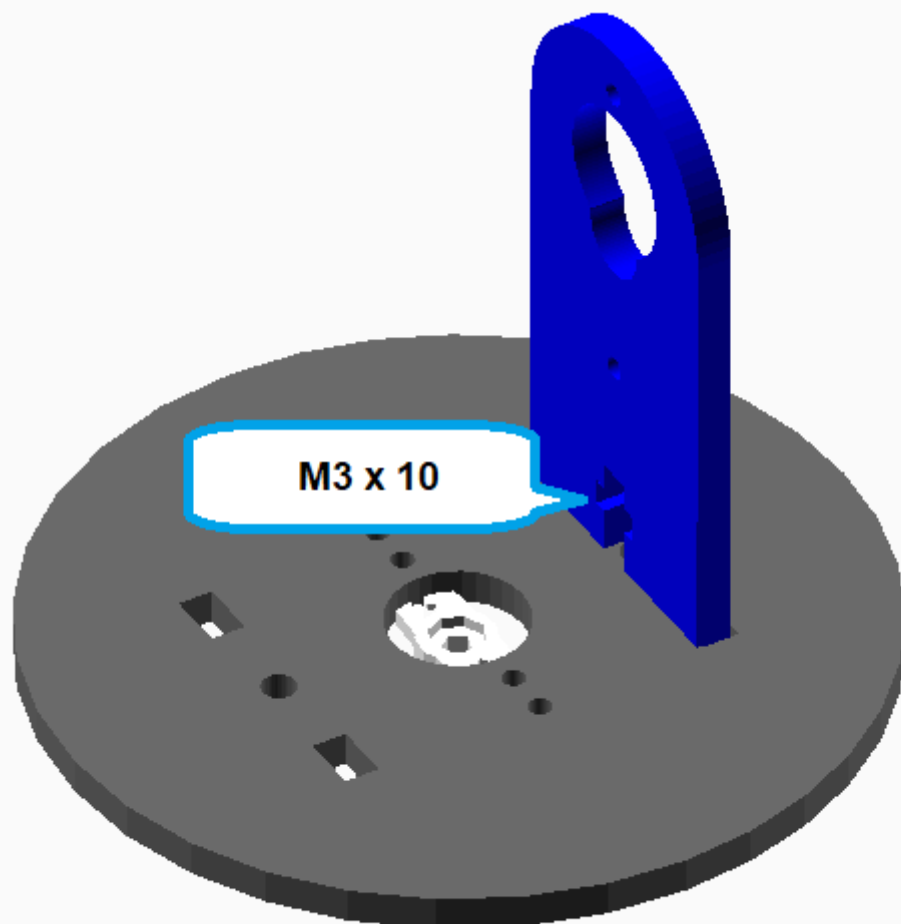


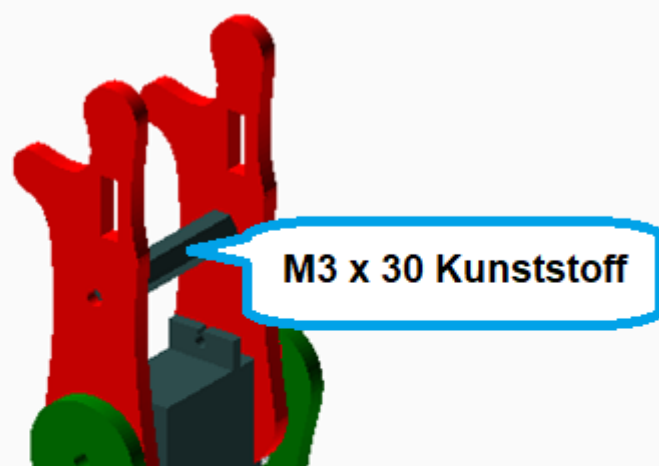
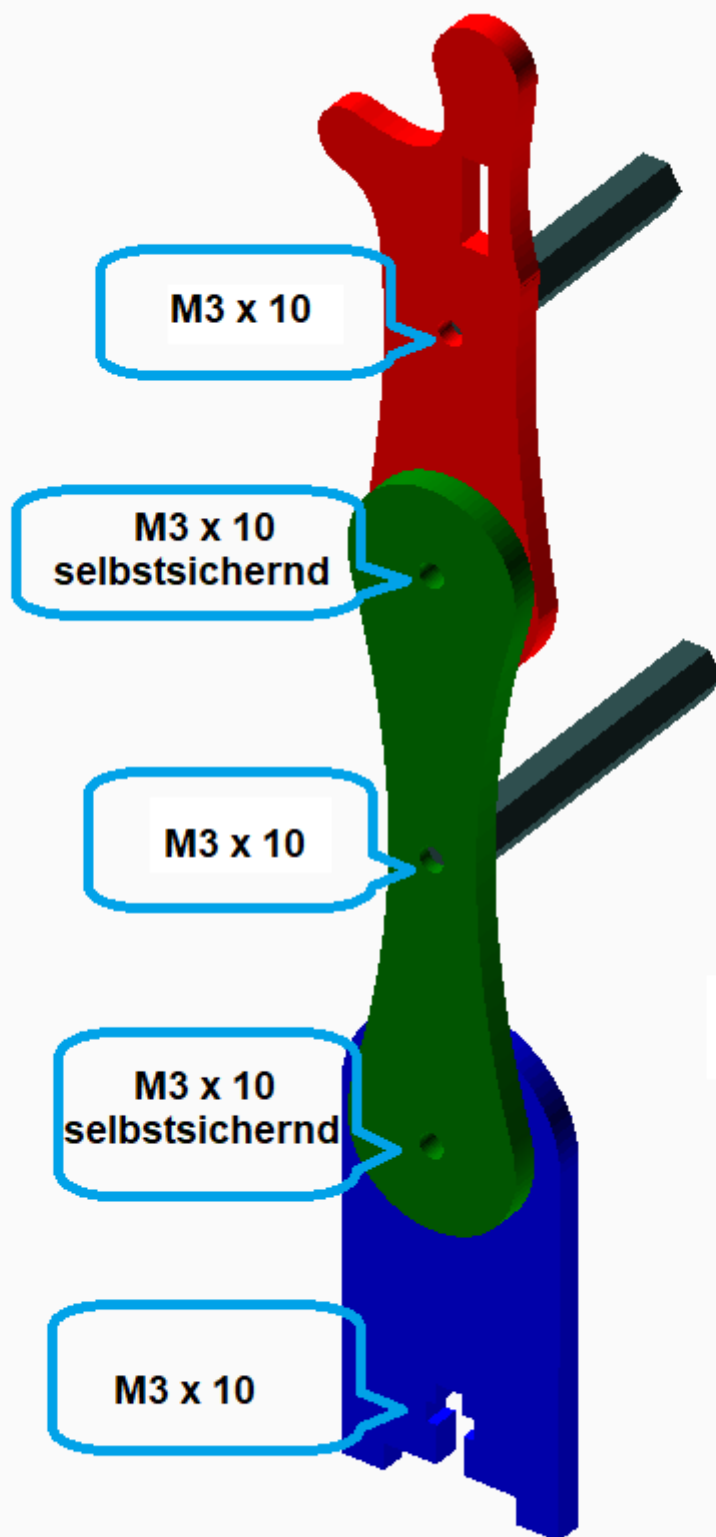
Axiallager Montage



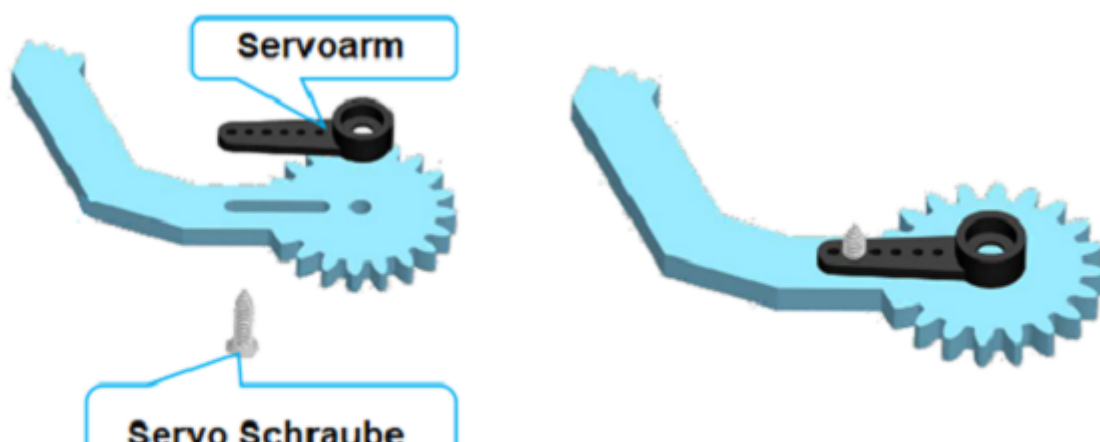
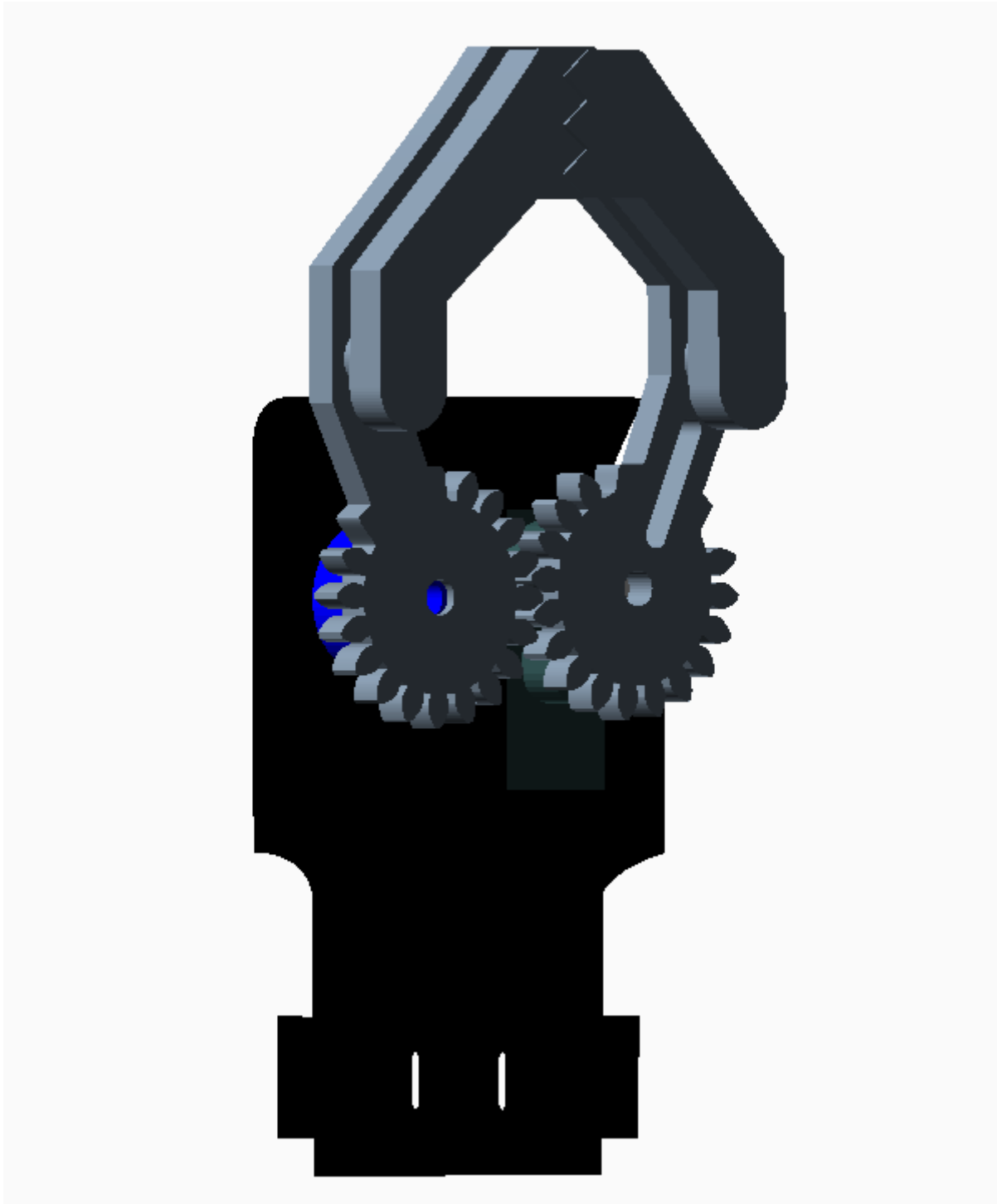
Gelenkarm Montage

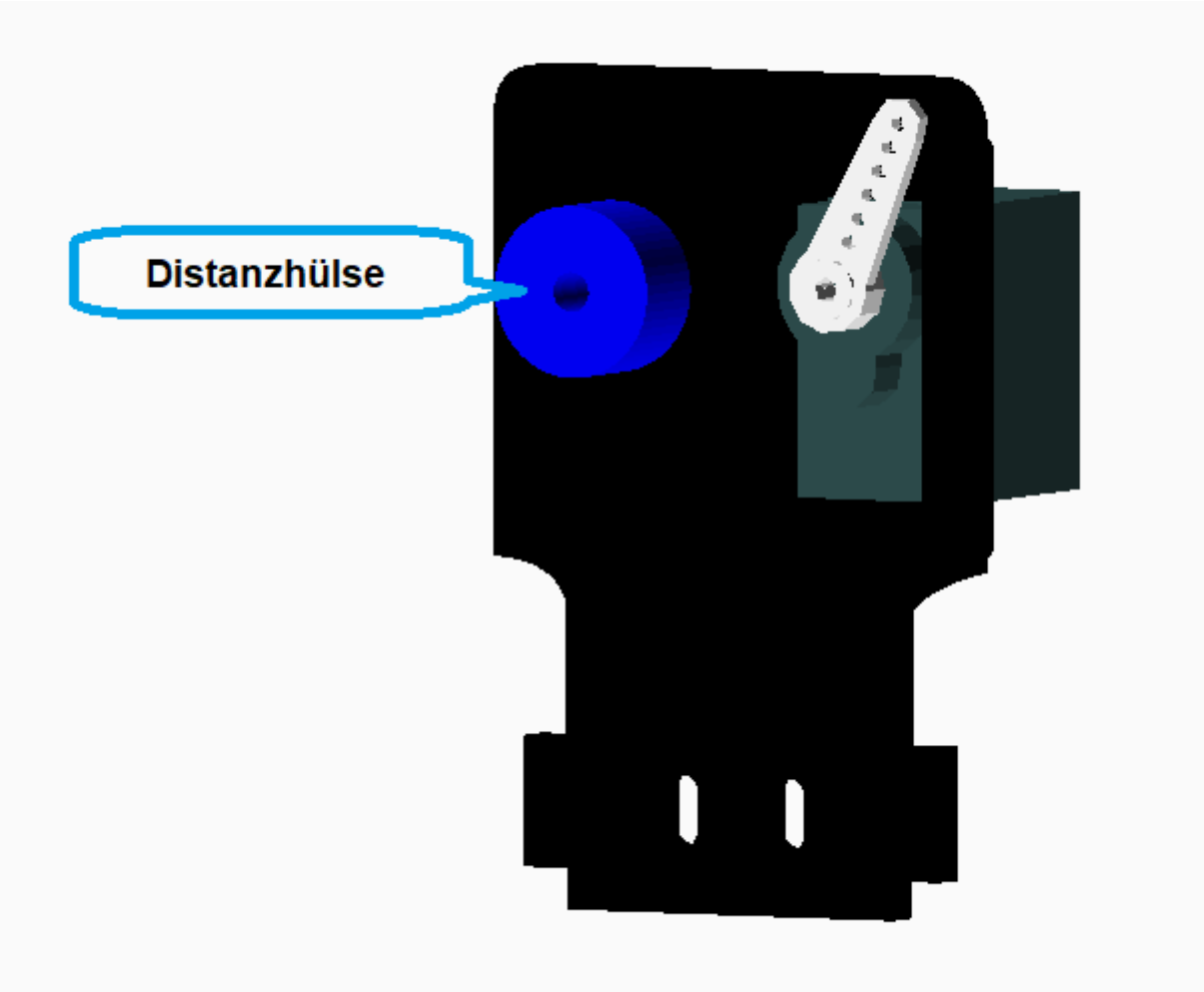






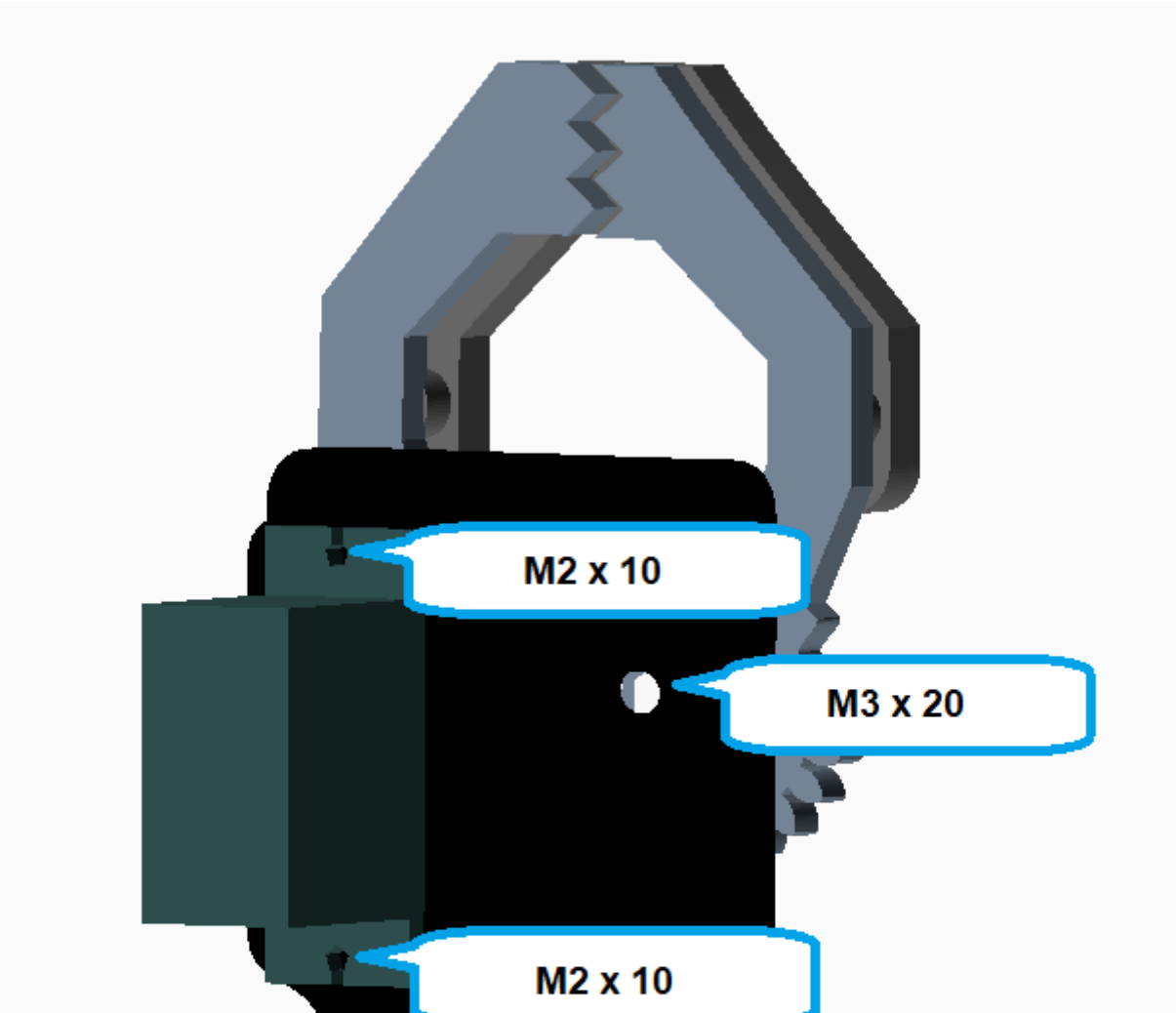
Greifer Montage





A 3D CAD model of a mechanical assembly. The main body is black, and a blue cylindrical component is highlighted. A white callout box points to this component.

Distanzhülse

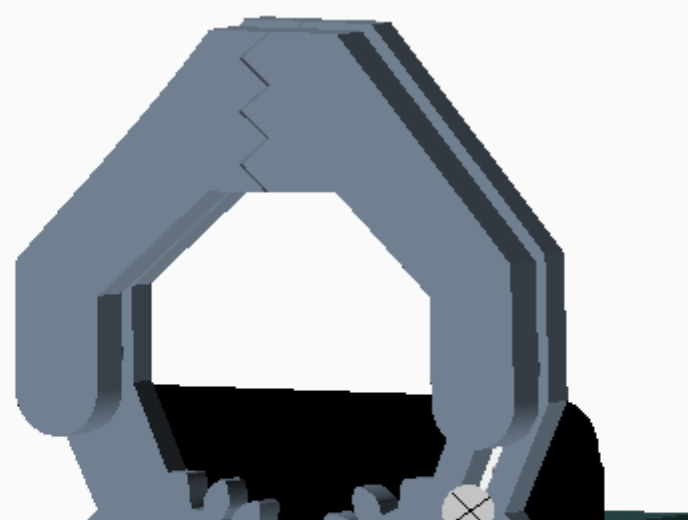
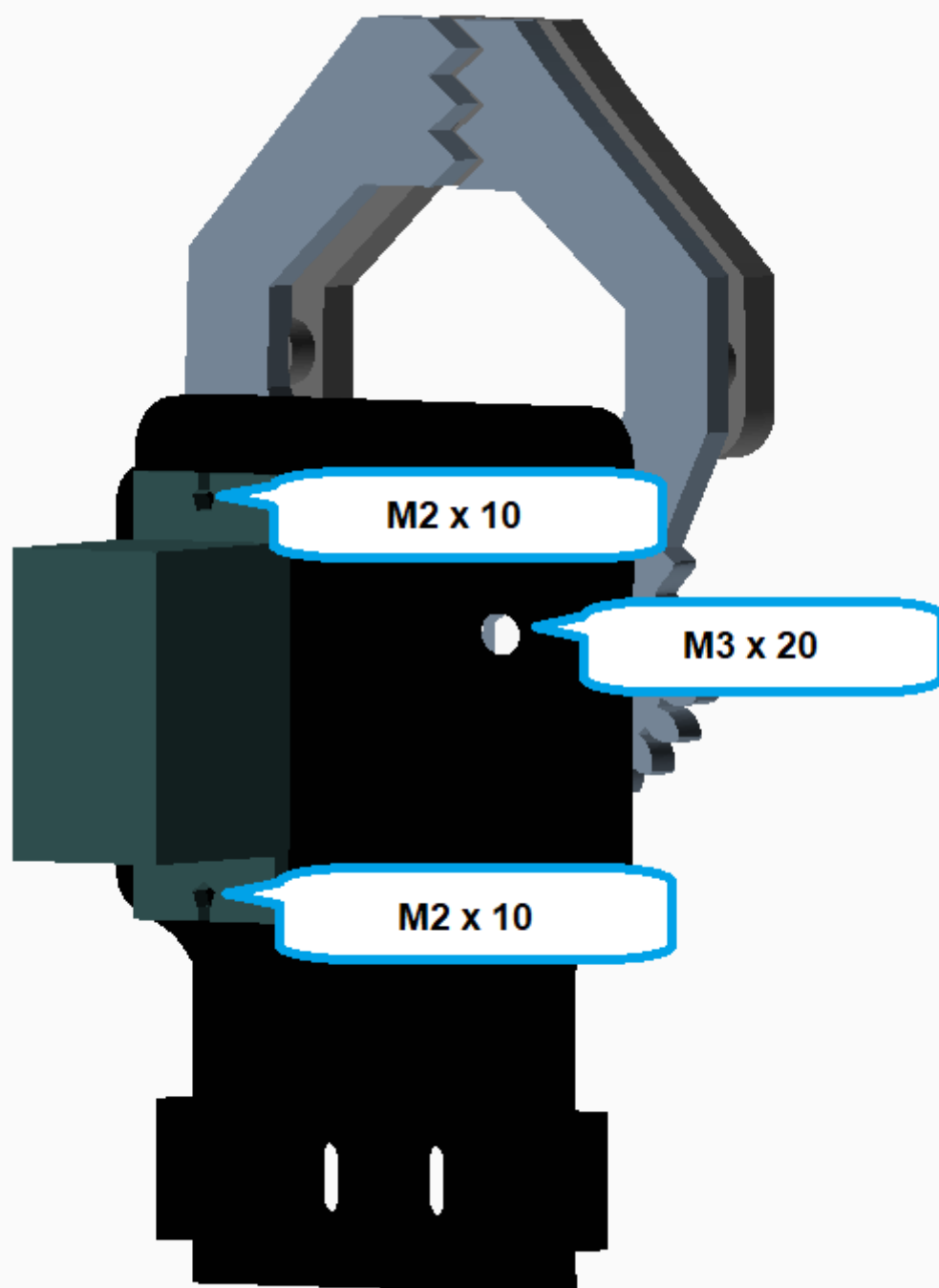


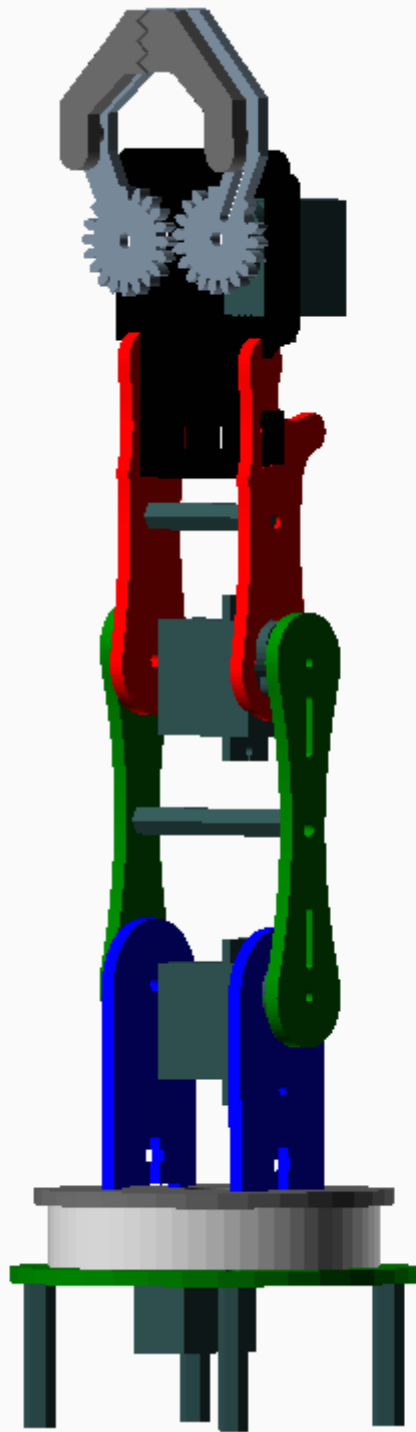
A 3D CAD model of a mechanical assembly. A grey C-clamp is shown holding a black component. Three white callout boxes point to specific screws on the assembly.

M2 x 10

M3 x 20

M2 x 10





Fertig!

Version #6

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

Zuletzt aktualisiert: 6 April 2025 17:55:39 von Joel Hatsch