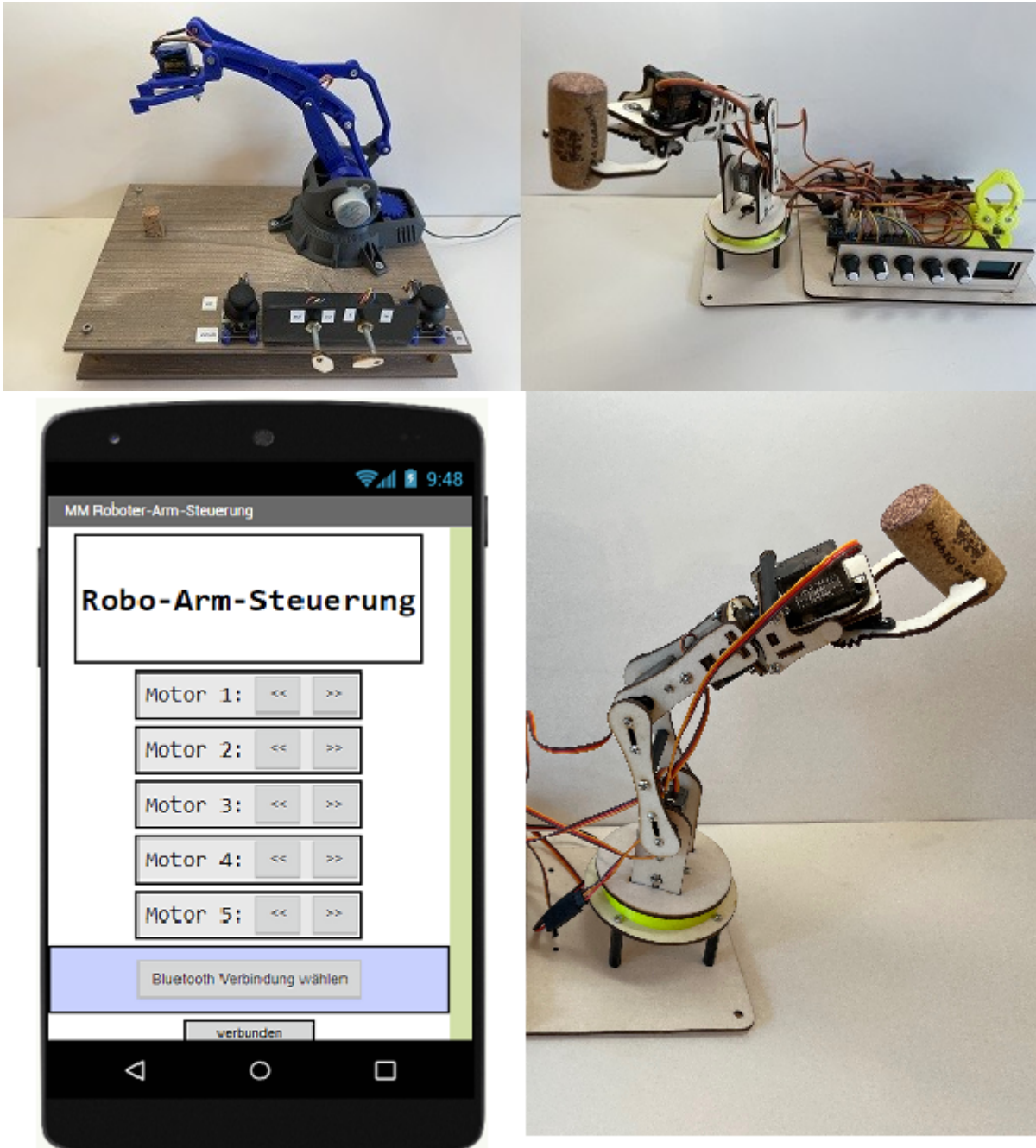


# Greifarm / Robo-Arm

mit Schrittmotoren und Servomotoren

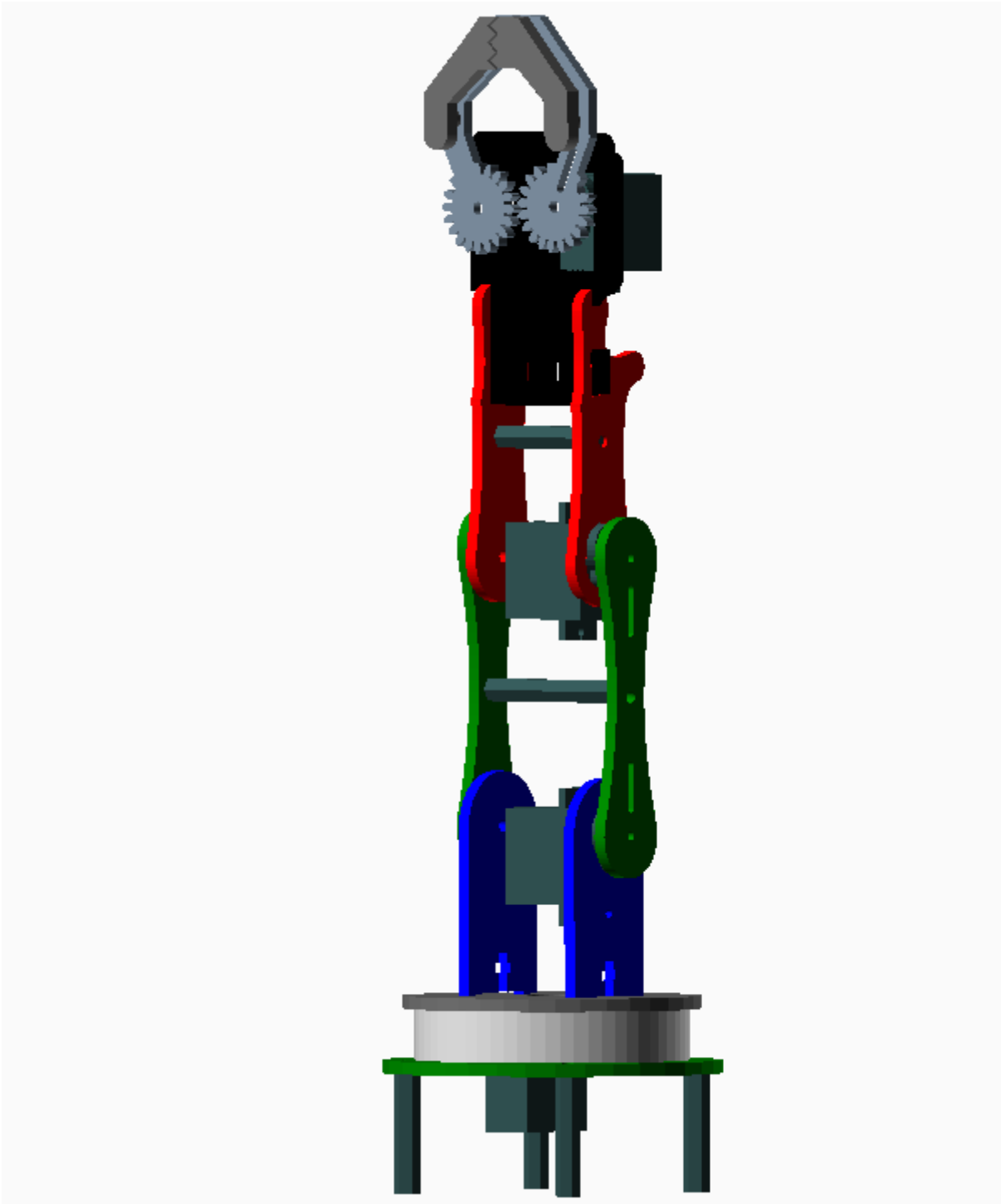


Greifarm mit Handy APP Steuerung

Greifer



## Robo Arm



Montage Anleitung

Einleitung

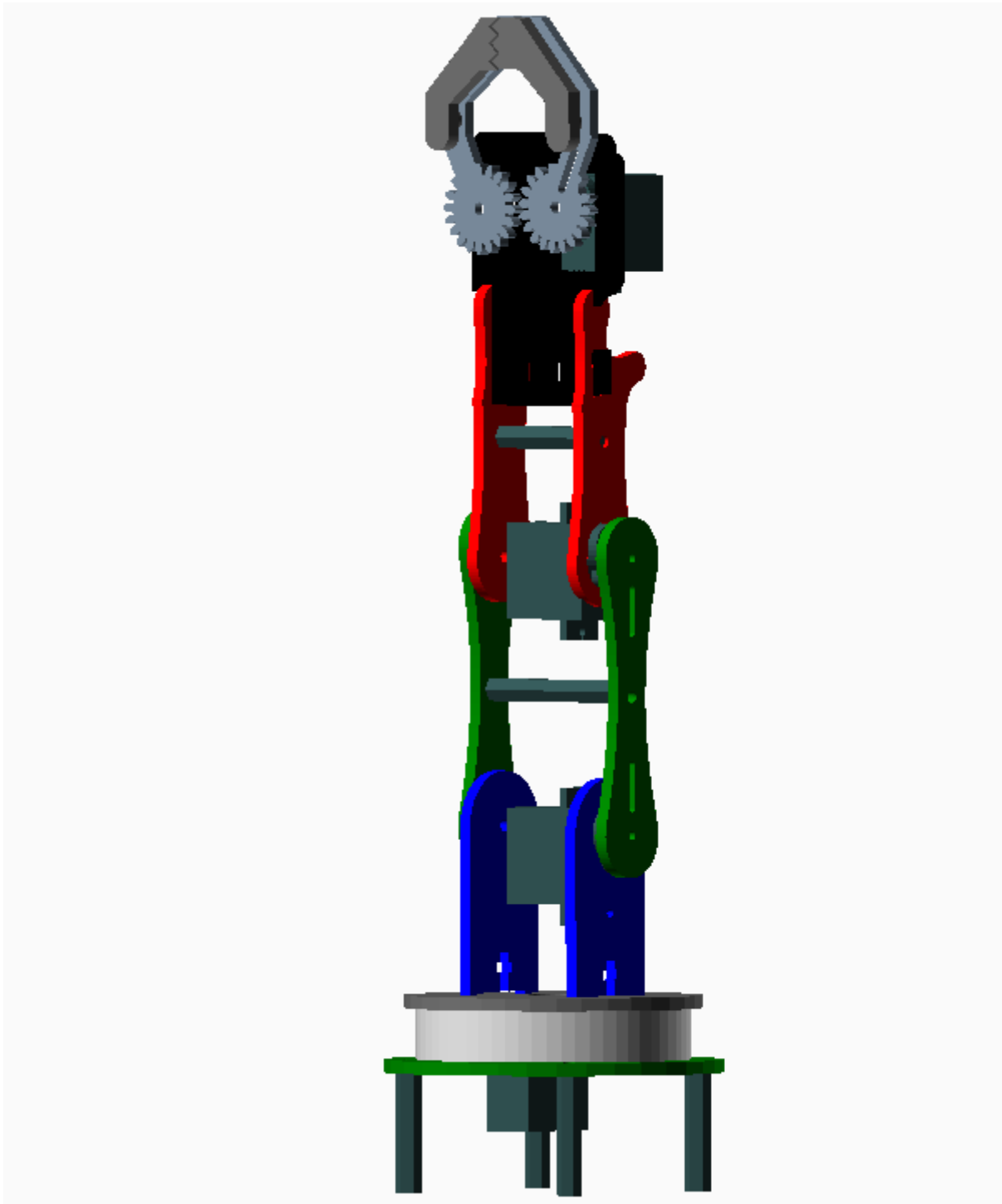
Diese Anleitung beschreibt den Aufbau eines Robo Arm aus 3mm Sperrholz mit einem Arduino NANO. Die Gelenke der Greifarme werden mit Servo-Motore angetrieben, die Ansteuerung erfolgt über einen Arduino NANO und vier Potis. Optional ist eine Ansteuerung über eine APP und die Drehwinkelanzeige mit einem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

# Stückliste

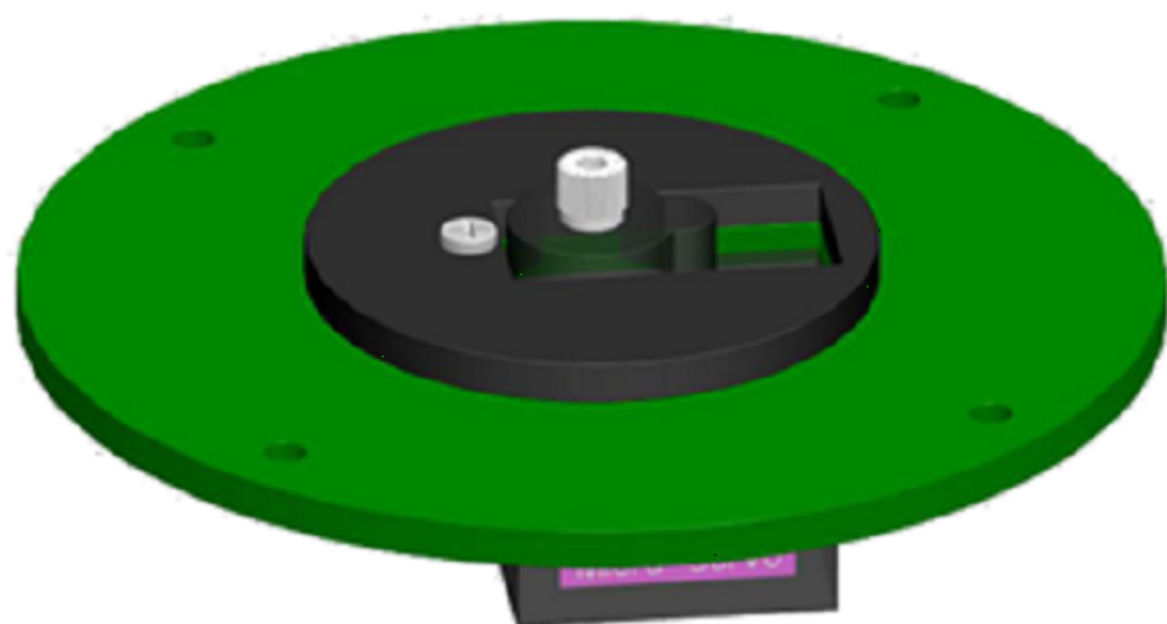
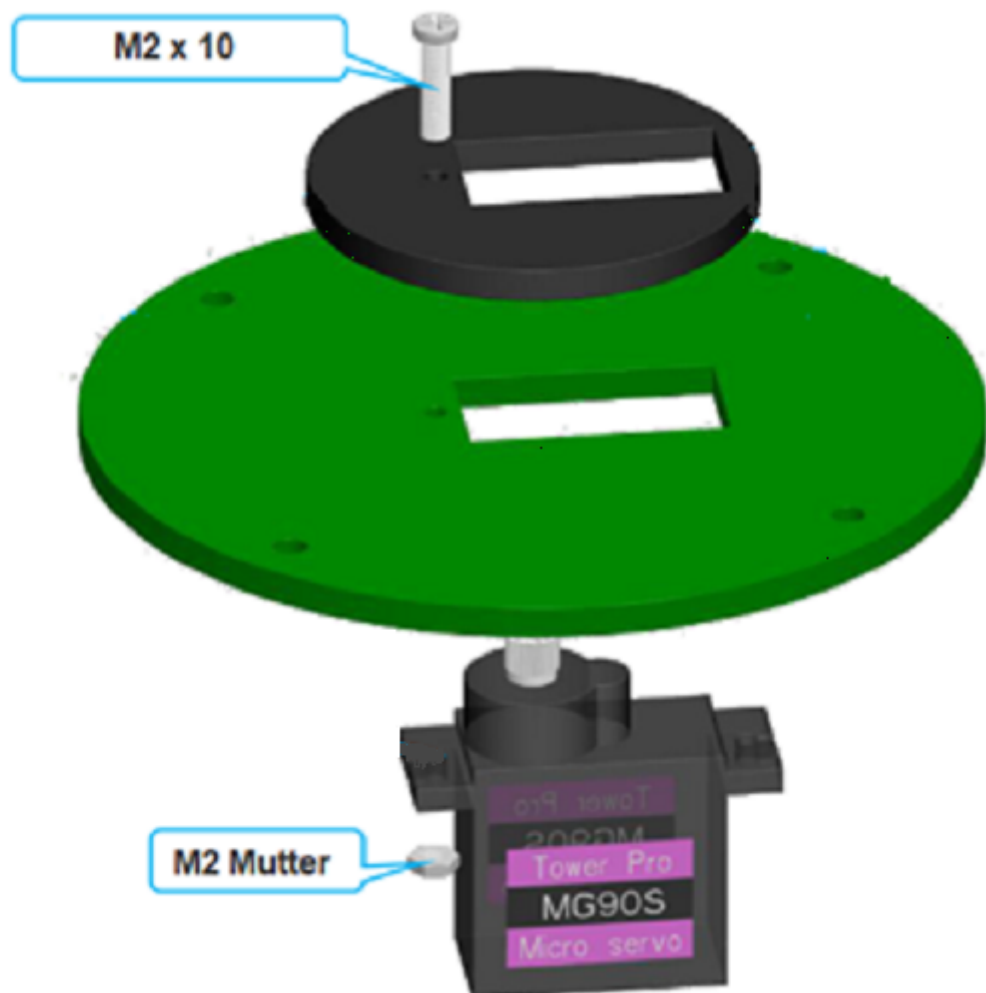
Das benötigen wir für den Robo Arm:

- 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

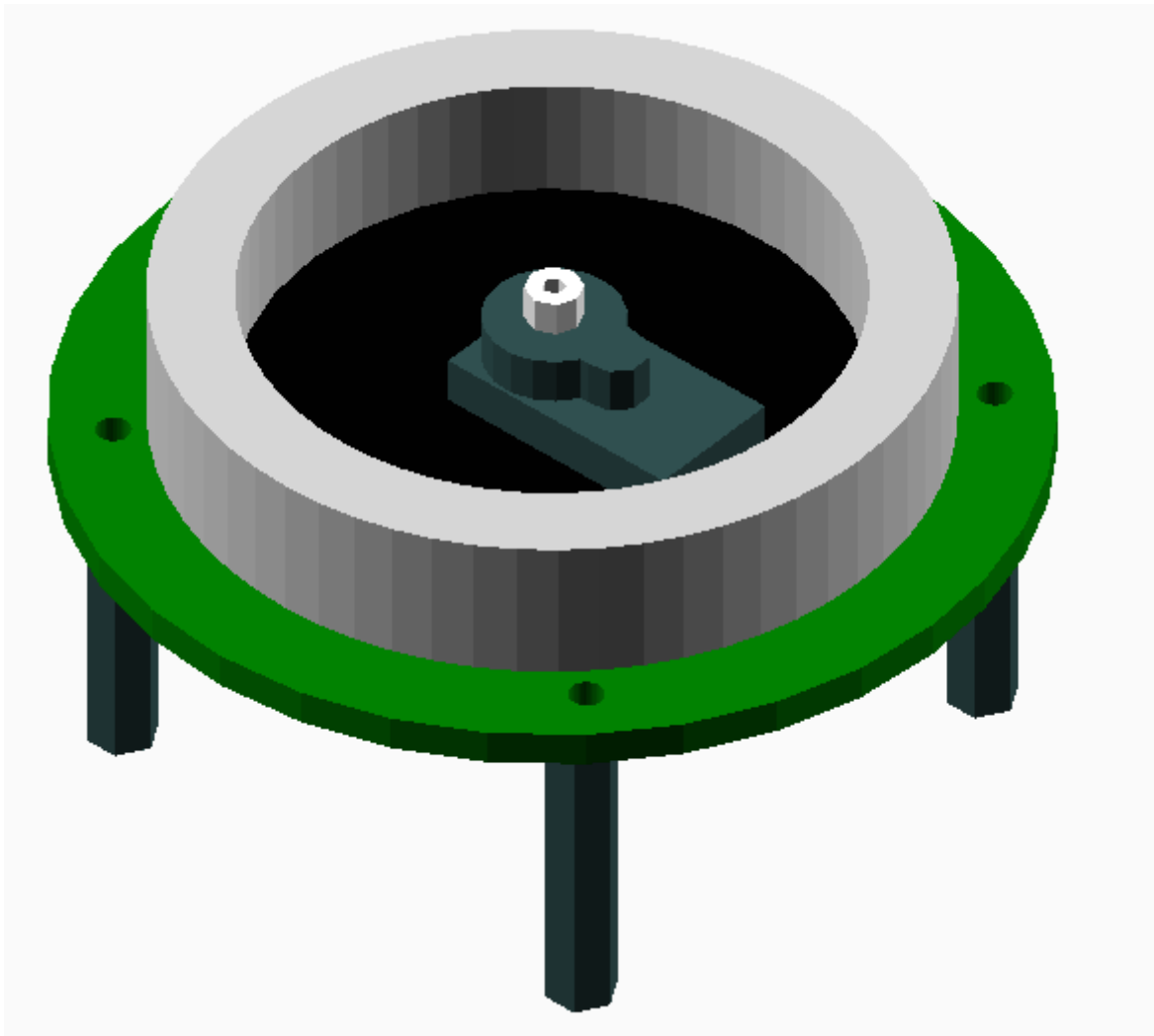
## Robo Arm Montage - Gesamtansicht



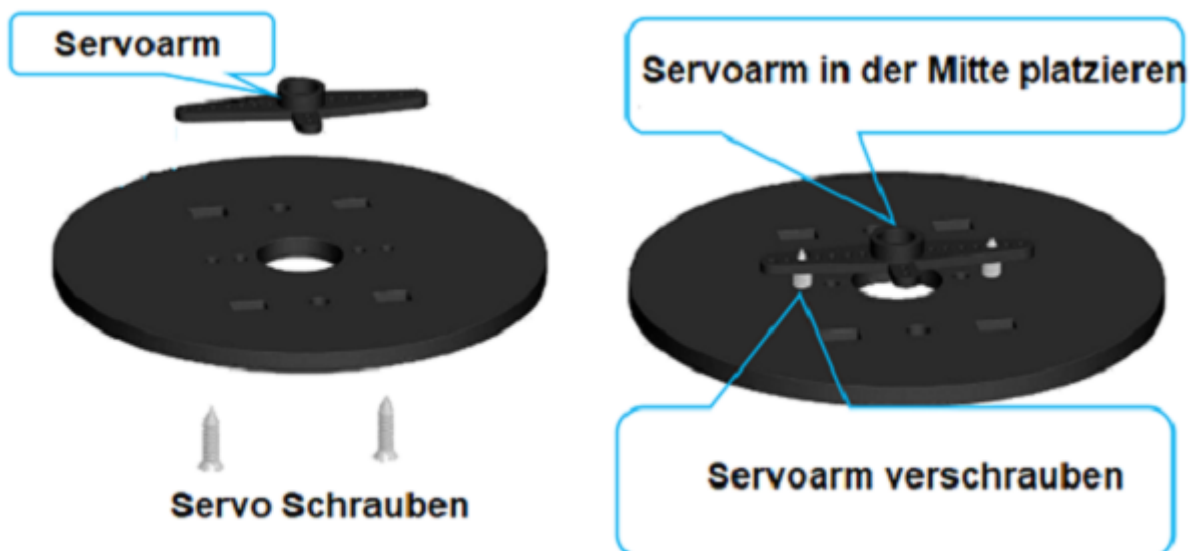
Drehteller Montage

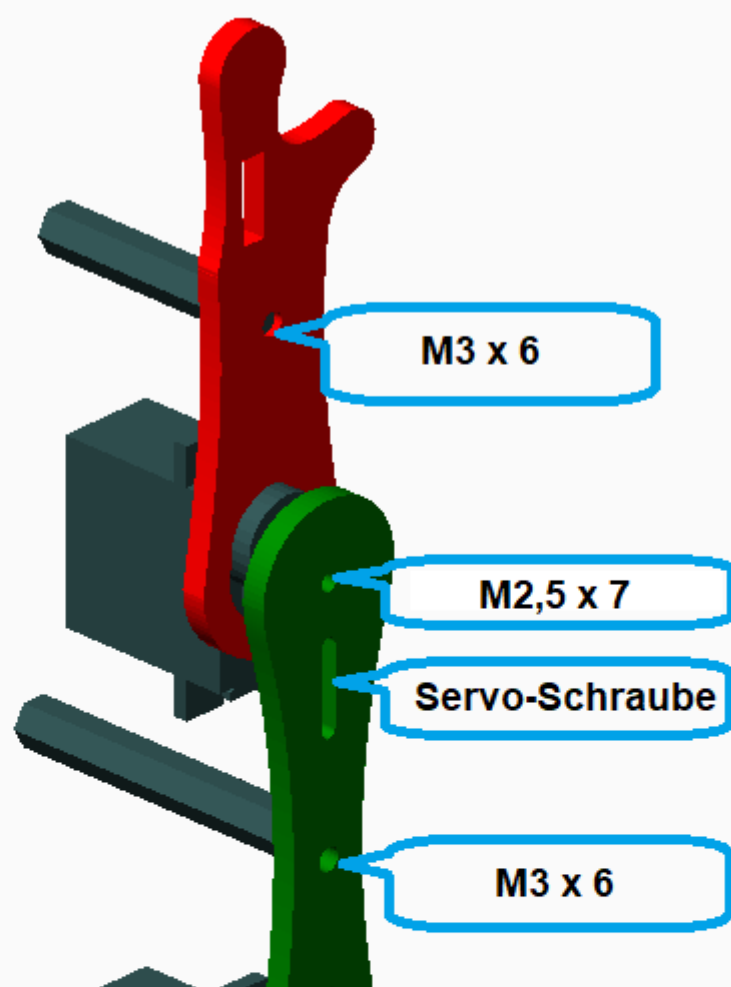
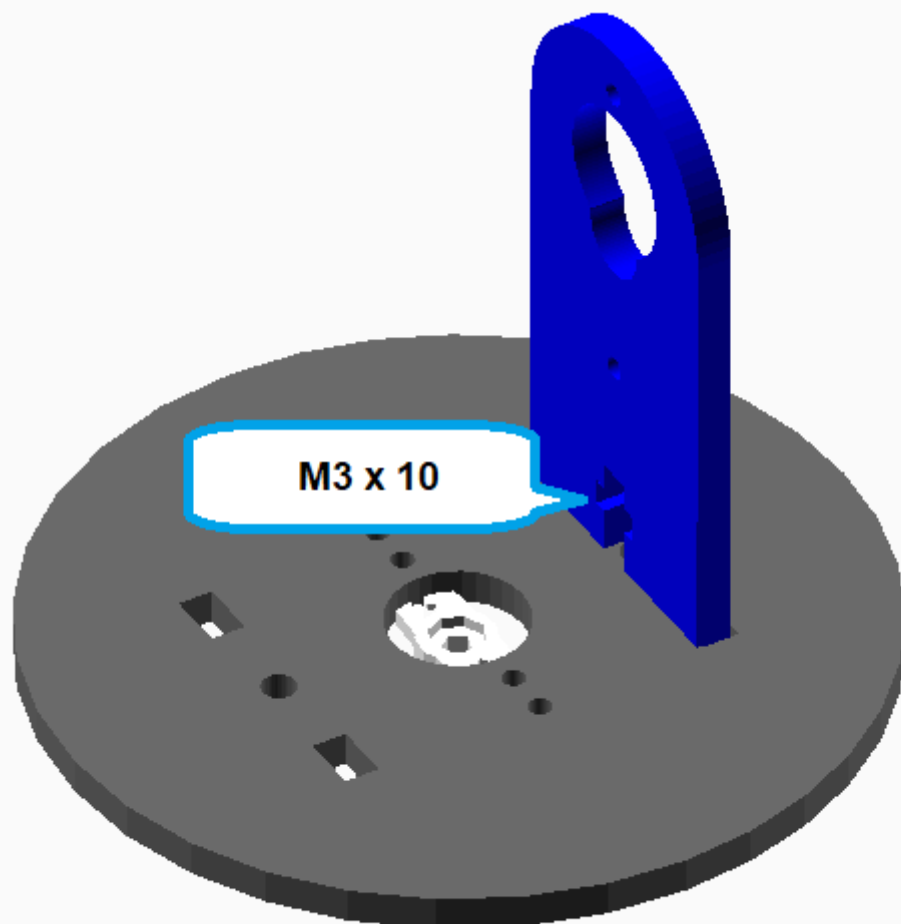


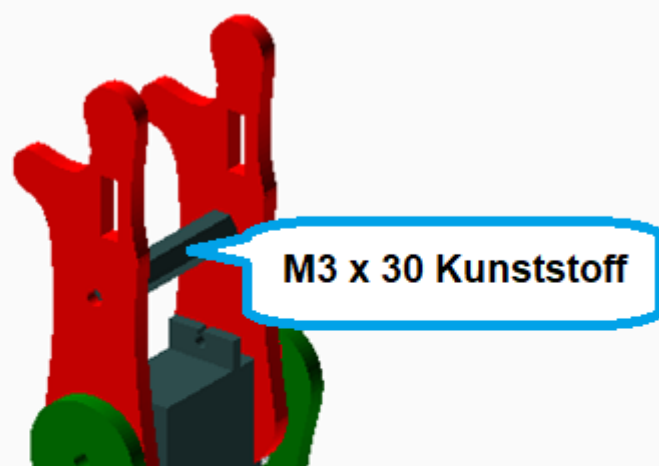
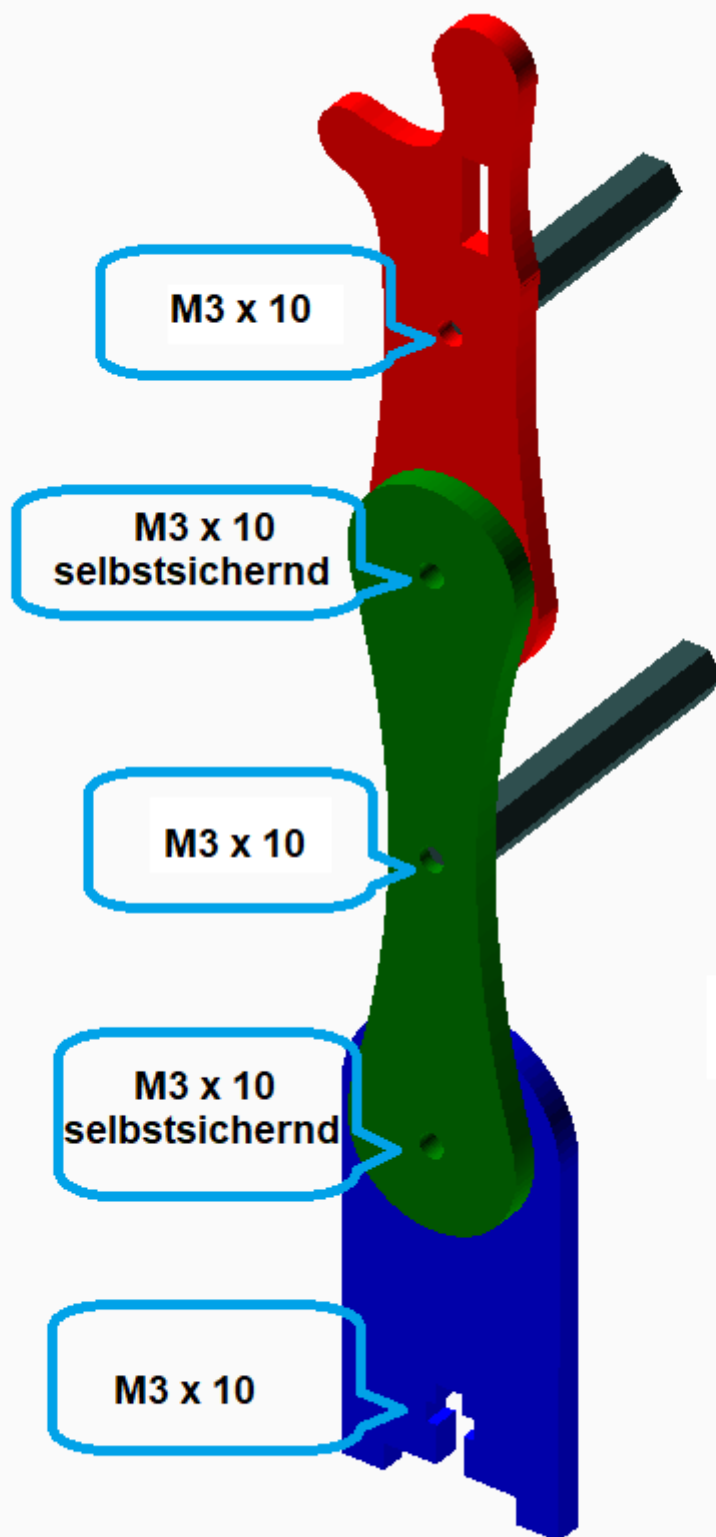
# Axiallager Montage



# Gelenkarm Montage

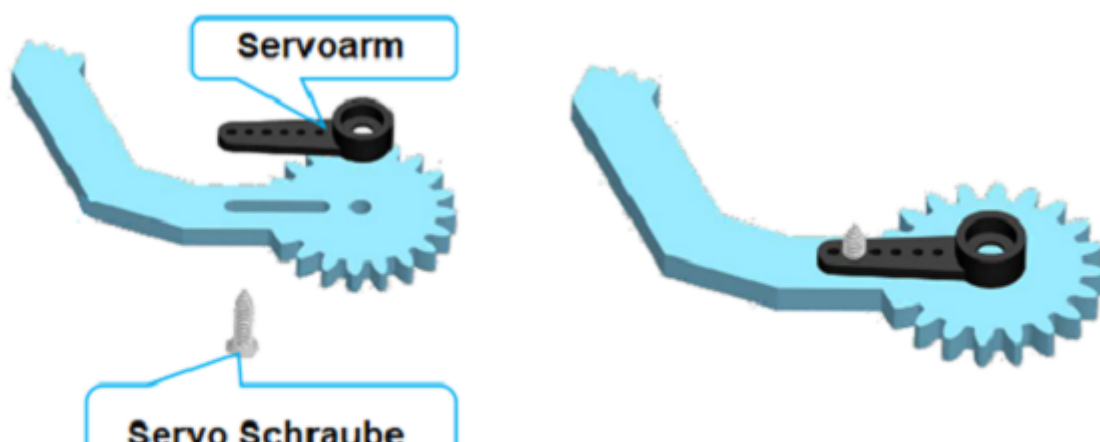
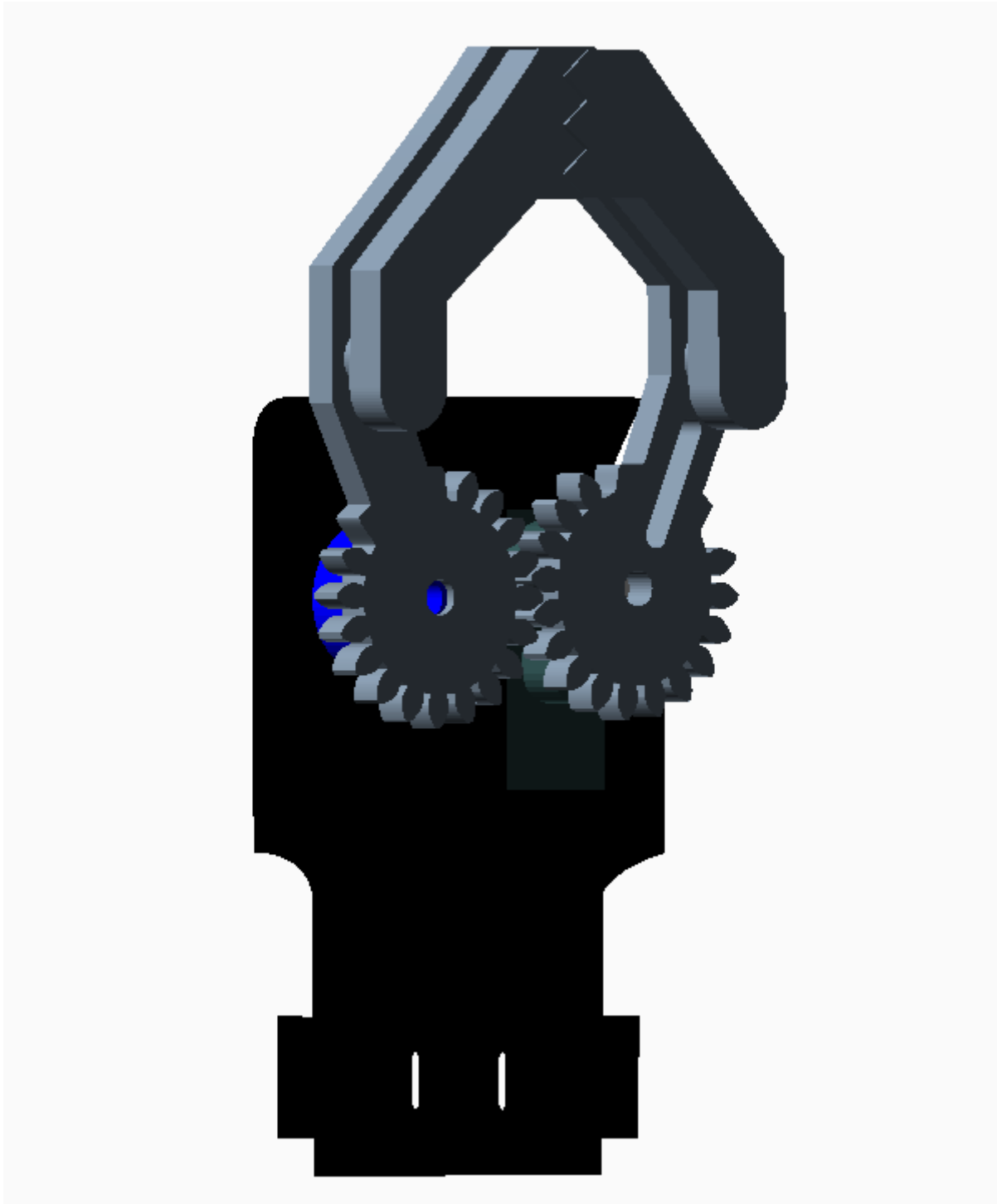


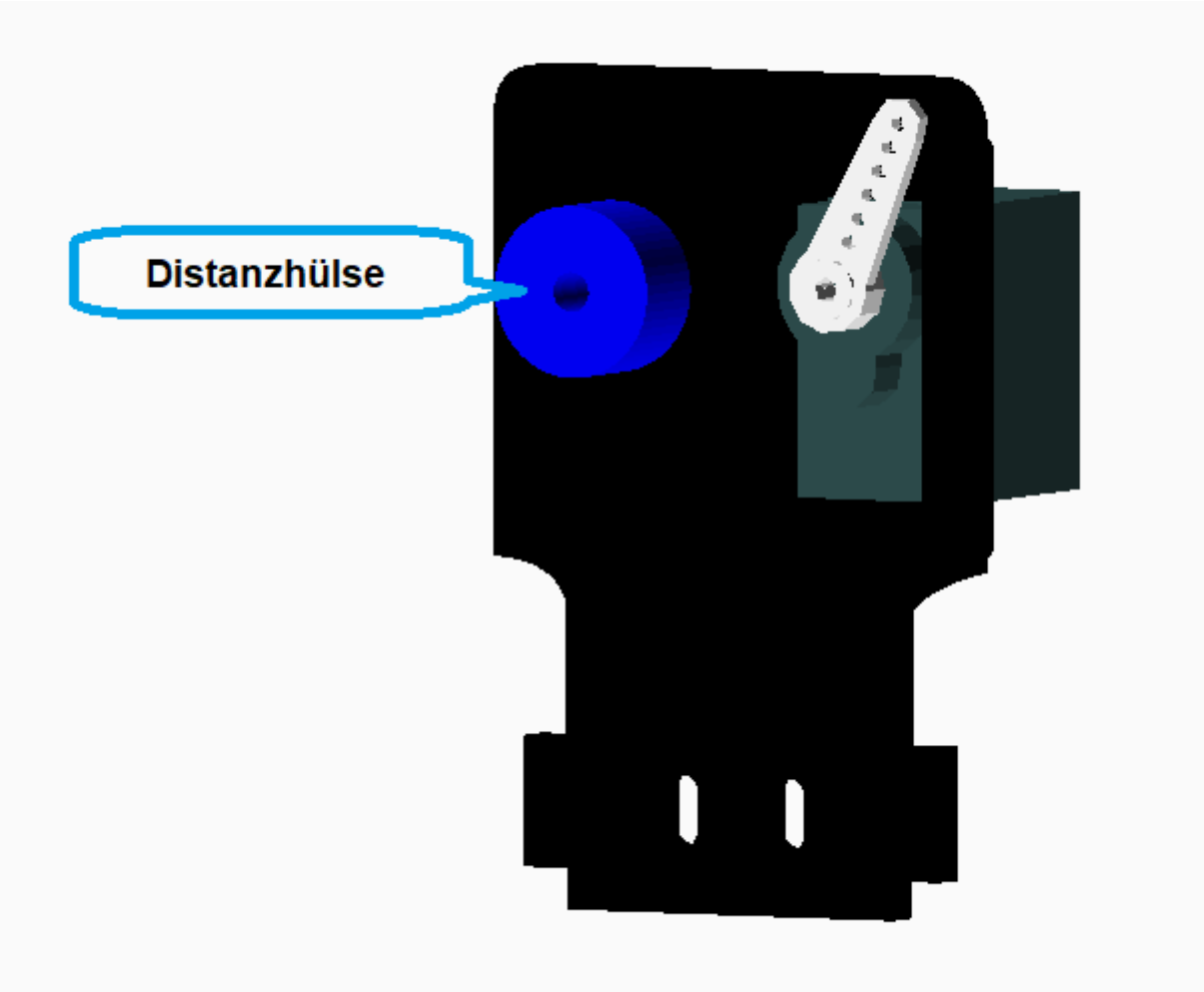






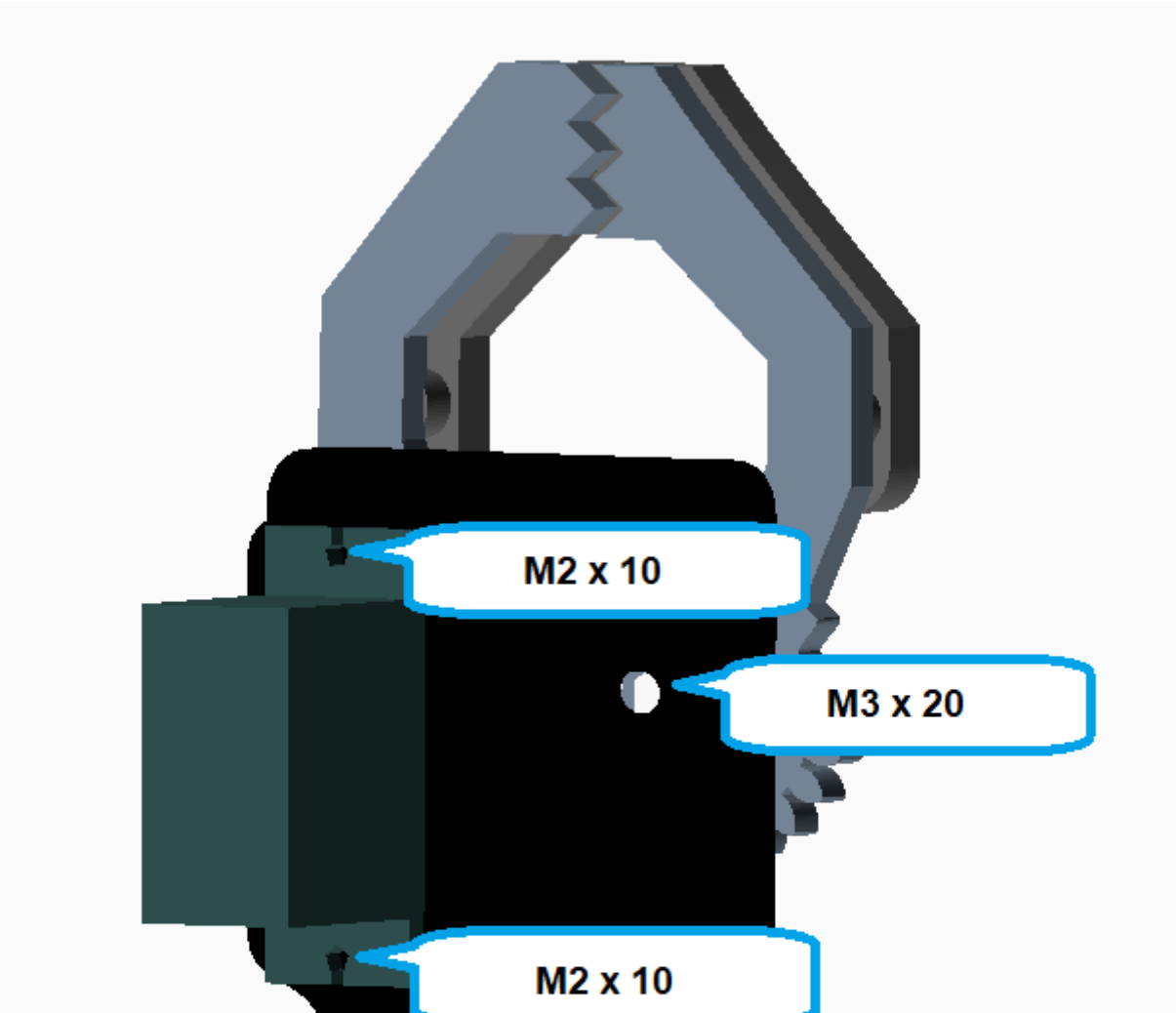
# Greifer Montage





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

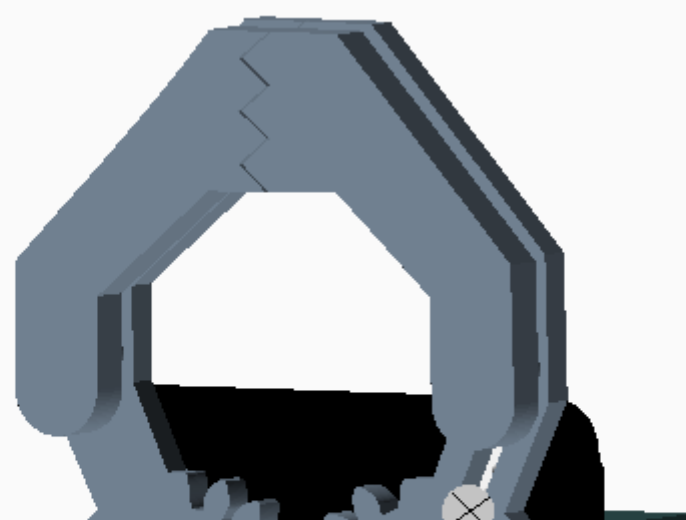
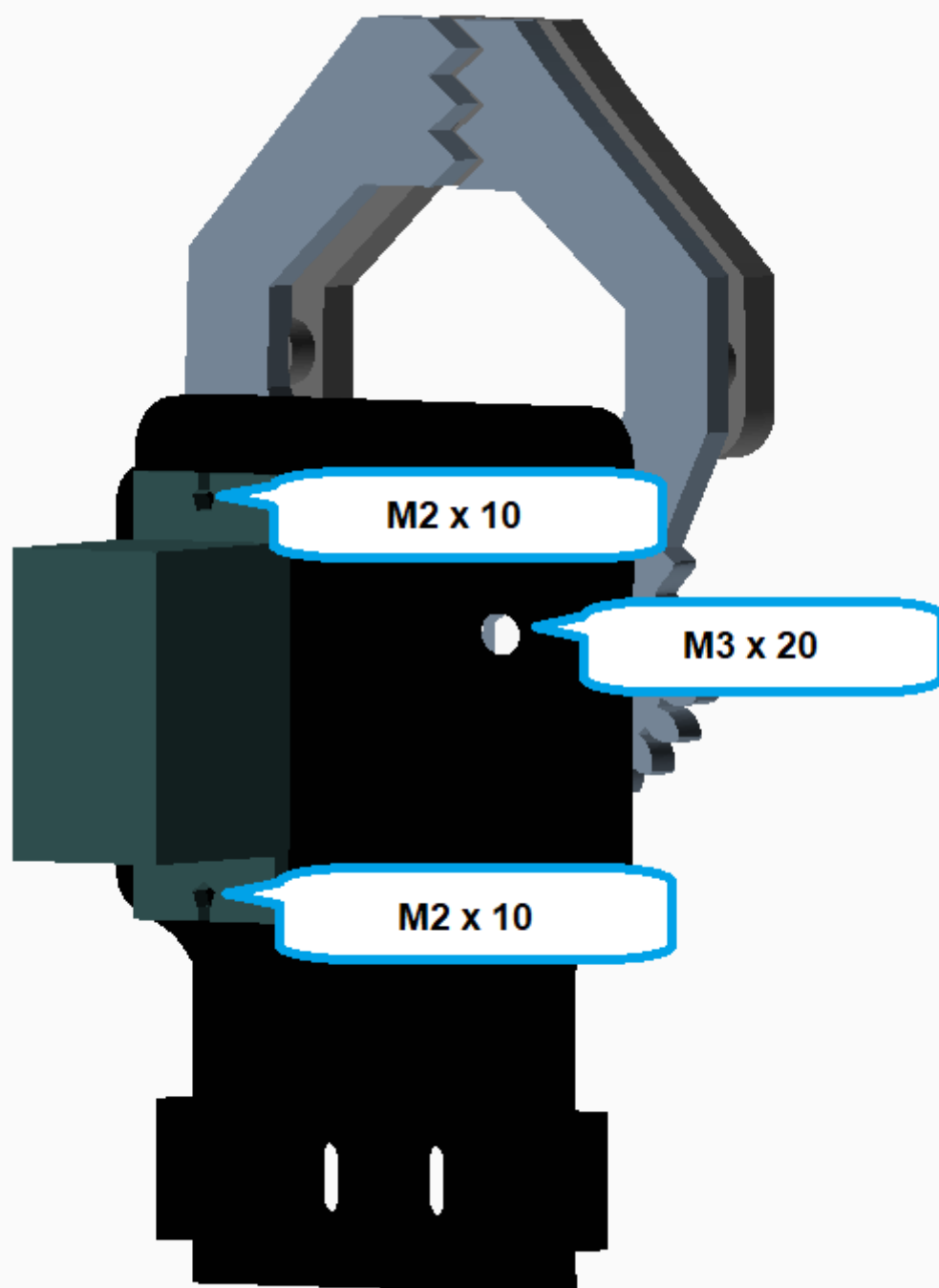


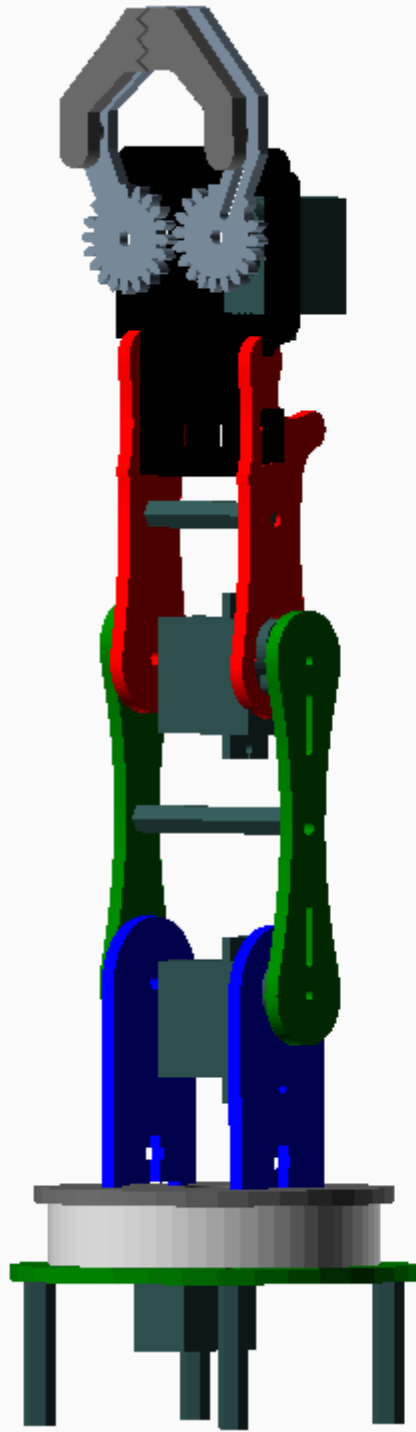
A 3D CAD model of a mechanical assembly. The main body is black, and a grey bracket is attached to the top. Three screws are highlighted with white callout boxes.

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