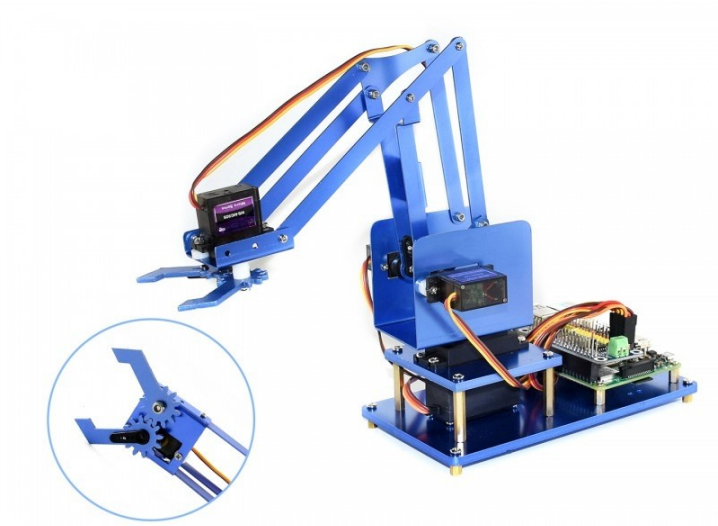
Datenblatt

4-DOF Metall Roboter Arm Kit für Raspberry Pi



Artikel-Nr.:	RPI-ROBARM
Hersteller:	Waveshare
EAN:	614961954311
Herkunftsland:	China
Zolltarifnummer:	84733080
Gewicht:	0.53 kg

Übersicht
Statten Sie Ihren Raspberry Pi mit diesem 4-DOF-Metall-Roboterarm aus und beginnen Sie, die Welt der künstlichen intelligenten Robotik zu erkunden.
Dieses Starter-Roboterarm-Kit enthält: Servo-Treiber HAT, mechanische Metallarm-Struktur und 4x Metallgetriebe-Servos. Bei Verwendung mit dem Raspberry Pi ist es einfach, den Arm per Smartphone über Bluetooth oder WiFi-Verbindung zu steuern.

Servo-Treiber
Übernimmt den Servo-Treiber HAT:

- Raspberry Pi Konnektivität, kompatibel mit Raspberry Pi Zero/Zero W/Zero WH/2B/3B/3B+/4B
- I2C-gesteuert, mit nur 2 Pins
- Bis zu 16-Kanal-Servo/PWM-Ausgänge, 12-Bit-Auflösung für jeden Kanal (4096 Skalen)
- Integrierter 5V-Regler, bis zu 3A Ausgangsstrom, kann über den VIN-Anschluss von der Batterie gespeist werden
- Standard-Servo-Schnittstelle, unterstützt gängige Servos wie SG90, MG90S, MG996R, etc.
- Reservierte I2C-Steuerpins, ermöglicht die Zusammenarbeit mit anderen Steuerplatinen
- Ausführliche Entwicklungsressourcen und Handbuch (Beispiele in Python wie Bluetooth/WiFi-Fernsteuerung) im Waveshare-Wiki

Aufbau des Roboterarms

- 4-DOF, große solide Basis, mechanischer Metall-Greifer
- Gehäuse aus Aluminiumlegierung, sandgestrahlte und oxidierte Oberfläche, robust und langlebig
- Clevere mechanische Struktur und Montage-Design, agil zu steuern, einfach zu bauen
- Ausgestattet mit 4x Metall-Getriebe-Servos (1x MG996R, 3x MG90S), großes Drehmoment, leichtgängig

Lieferumfang

- Metallarmteile x1
- MG996R Servo 1
- MG90S Servo x3
- MG996R Servo-Rad x1
- Servo-Treiber für micro:bit x1

Tutti i nomi e i segni qui elencati sono di proprietà del rispettivo produttore.
Salvo errori di stampa, modifiche ed errori.

- Netzadapter EU-Standard USB-Ausgang x1
- Servo-Verlängerungskabel 150mm x1
- Schraubenpaket x1

Downloads und Entwicklungsressourcen
Wiki : www.waveshare.com/wiki/Robot_Arm_for_Pi

Weitere Bilder: