



DFRobot Bionische Roboterhand (Rechts)



N.º artículo:	ROB0143
Hersteller:	DFRobot
Herkunftsland:	China
Zolltarifnummer:	95030035
Gewicht:	0.79 kg

Die bionische Roboterhand besteht aus Acrylmaterial. Sie besteht aus 5 Mikro-Metallservos, Gelenken und einer Handbasis. Die spezielle mechanische Struktur macht jeder Finger kann separat gesteuert werden, alle können in bestimmten Bereich zu bewegen. Und jeder Finger hat eine Federdämpfungsstruktur, die die Roboterhand effektiv vor mechanischer Belastung schützt. Mit dem 24 Kanal Veyron Servo-Treiber können alle Aktionen über die PC-Software gesteuert werden, die Online-Debugging und drahtlose Steuerung unterstützt.

Die bionische Roboterhand kann mit Arduino und anderen Servo-Controllern gesteuert werden. Es kann 500g Objekt greifen, und es ist die beste Option für DIY Roboterhand Demonstration.

Der Servo kann direkt an das Arduino IO expansion shield oder den Romeo-Roboter-Mikrocontroller angeschlossen werden, und die Arduino-Servo-Bibliothek erleichtert die Benutzung.

Hinweis: Bitte seien Sie vorsichtig mit der Servosteuerung, auch wenn es Dämpfungsstrukturen an jedem Finger gibt, wird die Nicht-Standard-Bedienung trotzdem die Servos beschädigen.

Eigenschaften

- Bionische Roboterhand, jeder Finger kann separat gesteuert werden
- Spezielle Federdämpfungsstruktur, effektiver Schutz
- Acryl-Material, das ganze Kit ist weniger als 900g
- Frei von manuellem Zusammenbau, zusammengebaut vor der Lieferung
- Kompatibel mit Arduino und den anderen Mikrocontrollern
- Empfohlene Stromversorgung 5V@2A

Spezifikationen

- Betriebsspannung: 4.8-6V
- Steuersignal: 1.0ms~2.0ms (45~135°)
- Betriebsstrom: 2A
- Nutzlast: 500g
- Servo-Drehmoment: 2.4kg*cm (4.8v) 2.8kg*cm (6v)
- Servogeschwindigkeit: 0,11"/ 60 ° (4,8v) 0,09" / 60 ° (6,0 V)
- Betriebstemperatur: 0 ~ 55°C
- Kabel: Braun <-> GND
- Rot <-> VCC
- Orange<->Signal
- Servo Abmessung: 23 * 12.2 * 29mm
- Hand Größe: 330 mm (Höhe)
- Servo Nettogewicht: 14g
- Gewicht: 916g (ganzes Kit)



Lieferumfang

- Bionische Roboterhand (rechts) x1

Dokumentation / Downloads

[Produkt-WIKI](#)

Weitere Bilder:

