Arduino Tinkerkit Braccio Roboter



Artikel-Nr.:	T050000
Hersteller:	Arduino
EAN:	7630049200609
Herkunftsland:	Italien
Zolltarifnummer:	85423990
Gewicht:	1.2 kg

Der TinkerKit Braccio ist ein voll funktionsfähiger Roboterarm, der über Arduino gesteuert wird. Er kann auf verschiedene Arten für unterschiedliche Aufgaben, wie z. B. das Bewegen von Objekten, zusammengebaut werden. Sie können auch eine Kamera oder ein Solarpanel anbringen. Es gibt so viele Möglichkeiten, wie der Braccio die Reichweite Ihrer Geräte erweitern kann.

Bitte beachten Sie: Arduino-Board nicht enthalten.

Stromversorgung

Es wird empfohlen, die Karte über den Klinkenanschluss mit einem geregelten 5 VDC @ 4000 mA-Netzteil zu versorgen, das im Lieferumfang enthalten ist.

Es gibt einen On-Board-Spannungsregler für höhere Spannungen, der das Braccio-Shield schützt.
HINWEIS: Der Schutz funktioniert nicht für den Arduino Yun, wenn Sie die Brücke zwischen Vin und 5V auf das Arm Robot Shield V1 setzen (die größere Version wird Braccio-Shield genannt und hat einen Netzschalter auf der Oberseite des Shields)

Physikalische Eigenschaften

- Kunststoffteile x 21
- Schrauben x 63
- Unterlegscheibe x 16
- Sechskantmutter x 7
- Federn x 2
- Servo-Motoren: 2 x SR 311, 4 x SR 431
- Arduino-kompatible Abschirmung x 1
- Stromversorgung 5V, 4A x 1
- Phillips-Schraubendreher x 1
- Spiralförmige Kabelschutzhülle x 1

Vollständig montiertes Braccio Kit:

Gewicht	792 g
Maximaler Aktionsradius	80 cm
Maximale Höhe	52 cm
Breite der Basis	14 cm
Breite des Greifers	90 mm
Länge des Kabels	40 cm
Tragfähigkeit	Maximales Gewicht bei 32 cm Arbeitsabstand: 150 g

Alle hier aufgeführten Namen und Zeichen sind Eigentum des jeweiligen Herstellers. Druckfehler, Änderungen & Irrtümer vorbehalten.

	Maximales Gewicht bei der minimalen Braccio-Konfiguration: 400g

Braccio-Schild: Die maximale Länge und Breite der Braccio Shield-Platine beträgt 2,7 bzw. 2,1 Zoll, wobei die Netzbuchse über das erstgenannte Maß hinausragt. Vier Schraublöcher ermöglichen die Befestigung der Platine an einer Oberfläche oder einem Gehäuse. Beachten Sie, dass der Abstand zwischen den digitalen Pins 7 und 8 160 mil (0,16") beträgt und nicht ein gerades Vielfaches des 100 mil-Abstands der anderen Pins ist.

Servo Technische Spezifikation

SpringRC SR431 - Dual Output Servo	
Steuersignal	PWM Analog
Drehmoment	@ 4,8 V: 169,5 oz-in (12,2 kg-cm) @ 6,0 V: 201,4 oz-in (14,5 kg-cm)
Gewicht	2,19 oz (62,0 g)
Abmessungen	1,65×0,81×1,56 Zoll (42,0×20,5×39,5 mm)
Geschwindigkeit	@ 4,8 V: 0,20 s/60° @ 6,0 V: 0,18 Sek./60°
Rotation Support	Doppellagerung
Material des Getriebes	Metall
Rotationsbereich	180°
Stecker Typ	J (alias Futaba)

FederRC SR311	
Steuersignal	PWM Analog
Drehmoment	@ 4,8V: 43,13 oz-in (3,1 kg-cm) @ 6,0 V: 52,86 oz-in (3,8 kg-cm)
Gewicht	0,95 oz (27,0 g)
Abmessungen	31,3×16,5×28,6 mm (1,23×0,65×1,13 Zoll)
Geschwindigkeit	@ 4,8 V: 0,14 s/60° @ 6,0 V: 0,12 Sek./60°
Rotation Support	Doppellagerung
Material des Getriebes	Metall
Rotationsbereich	180°
Stecker Typ	J (alias Futaba)

Weitere Bilder:





