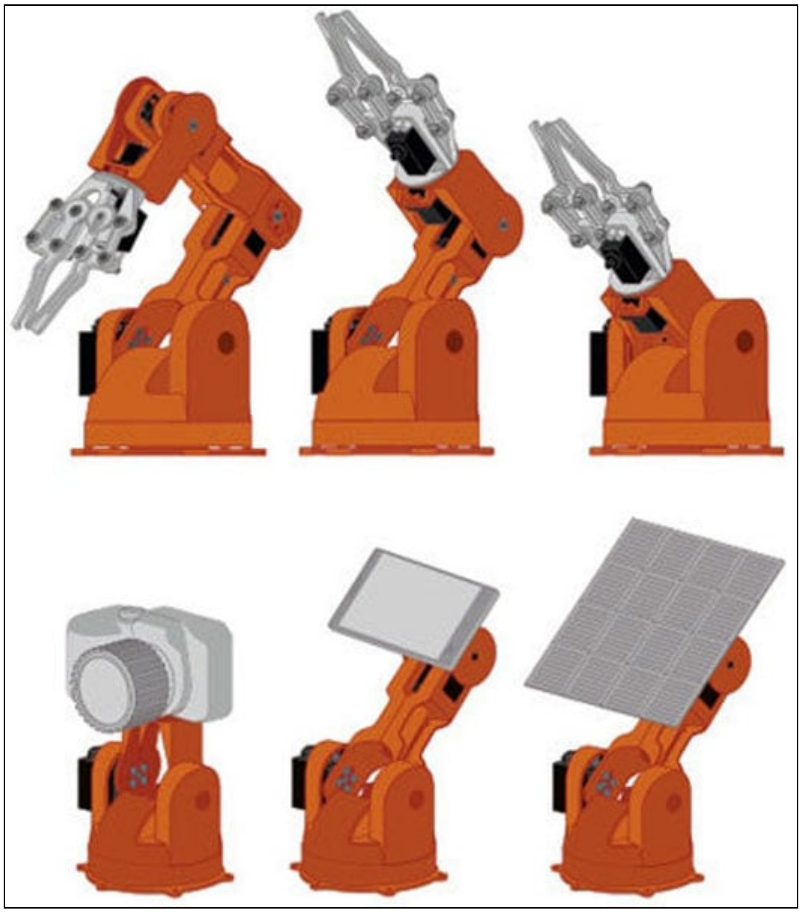
Arduino Tinkerkit Braccio Robotico

Prezzo: 261.48 €

Tasse: 57.52 €

Prezzo totale (con tasse): 319.00 €

Questo set contiene tutto il necessario per realizzare un braccio robotico controllabile tramite Arduino, completo di pinza per afferrare gli oggetti e con la possibilità di montare fotocamere, piccoli pannelli solari, smartphone, ecc. La confezione comprende: 6 Servi RC analogici con ingranaggi in metallo (2 tipo SR 311, 4 tipo SR 431), 1 shield per servo RC, 1 pinza robotica, le parti meccaniche e plastiche per realizzare la struttura del braccio, una base in legno con inciso l'angolo di rotazione, alimentatore 5 volt 5 A, cavi di collegamento, attrezzi per il montaggio e manuale illustrato. **N.B.** lo shield è compatibile con i seguenti modelli di Arduino: Uno, Uno SMD, Uno WiFi, Due, Mega 2560, Ethernet, Leonardo, Leonardo ETH, M0, M0 Pro. **Attenzione!** Arduino non è compreso, vedere prodotti correlati. Per un corretto utilizzo dello shield del è necessario utilizzare la versione IDE 1.7.11 o superiore.



Caratteristiche tecniche

- **Braccio:** - Rotazione orizzontale: 180 gradi - Capacità di carico: 400 grammi alla distanza minima – 150 grammi alla distanza di 32 cm - Massima distanza operativa: 80 cm - Dimensioni (mm): altezza max. braccio 52 cm, apertura pinza 9 cm - Lunghezza dei cavi: 40 cm - Peso: 792 grammi
- **Servo RC SR431:** - Ingranaggi: in metallo - Supporto rotazione: doppio cuscinetto - Segnale di controllo: PWM analogico - Rotazione: 180° - Velocità di funzionamento: 0,20 s / 60 gradi (4,8 V senza carico) - Velocità di funzionamento: 0.18 s / 60 gradi (6 V senza carico) - Coppia di stallo: 12,2 kg·cm (169.5 oz-in) a 4,8 V - Coppia di stallo: 14,5 kg·cm (201.4 oz-in) a 6 V - Connettore: J (aka Futaba) - Alimentazione: da 4,8 a 6 V - Dimensioni (mm): 42x20,5x39,5 - Peso: 62 grammi
- **Servo RC SR311:** - Ingranaggi: in metallo - Supporto rotazione: doppio cuscinetto - Segnale di controllo: PWM analogico - Rotazione: 180° - Velocità di funzionamento: 0,14 s / 60 gradi (4,8 V senza carico) - Velocità di funzionamento: 0.12 s / 60 gradi (6 V senza carico) - Coppia di stallo: 3,1 kg·cm (43.13 oz-in) a 4,8 V - Coppia di stallo: 3,8 kg·cm (52.86 oz-in) a 6 V - Connettore: J (aka Futaba) - Alimentazione: da 4,8 a 6 V - Dimensioni (mm): 31,3x16,5x28,6 - Peso: 27 grammi
- **Shield Servo RC:** - Dispone di 12 connettori standard TinkerKit a 3 pin - I connettori contrassegnati da M1 a M6 sono collegati alle uscite PWM di Arduino - I connettori contrassegnati da I0 a I5 sono collegati agli ingressi analogici di Arduino - Ogni collegamento al motore è protetto da un fusibile: da M1 a M4 da 1,1A / da M5 a M6 da 750 mA - Il connettore a 4 pin contrassegnato con TWI permette ad Arduino di comunicare con dispositivi che supportano l'interfaccia TWI (Two Wire Interface) o I2C (Inter-Integrated Circuit) tramite la libreria Wire di Arduino - Il connettore a 4 pin contrassegnato con SERIAL permette di comunicare con dispositivi che supportano la comunicazione seriale. Per comodità la massa e +5 volt sono disponibili direttamente su questo connettore - Un pulsante di RESET sullo shield permette di resettare

Documentazione e link utili

- **https://www.arduino.cc/en/Guide/Braccio**