

Main gauche robotique ROB0142

Code : 35789

DFRobot

Main gauche robotique de DFRobot basée sur un châssis en acrylique comportant 5 doigts mis en mouvement par 5 servomoteurs.

212,50 €_{HT}

255,00 €_{TTC}

dont 0,02 € d'éco-part

Description

Main gauche robotique de DFRobot basée sur un châssis en acrylique comportant 5 doigts mis en mouvement par 5 servomoteurs. Les servomoteurs se pilotent grâce à un microcontrôleur compatible Arduino.

Il est recommandé d'utiliser un [shield E/S Gravity V7](#) facilitant l'alimentation et le branchement des 5 servomoteurs sur les broches digitales. Le châssis comporte plusieurs perçages permettant la fixation du microcontrôleur.

La documentation disponible en fiche technique comporte un exemple de programme Arduino permettant aux doigts d'effectuer différents mouvements.

Cette main robotique est également disponible en version main droite, voir [ROB0143](#) (bientôt disponible).

Un article est disponible sur [notre blog](#) : [contrôle d'une main robotique à partir de capteurs de flexion](#).

Remarques:

- Une alimentation externe de 5 Vcc/2 A mini est nécessaire pour l'alimentation des servos (voir [RS15-5](#) ou [PSU22RS](#)).
- Il est recommandé de ne pas forcer sur les doigts pour les déplacer, cela endommagerait les servomoteurs.

Caractéristiques:

- Alimentation: 5 Vcc via alimentation externe
- Consommation: jusqu'à 2 A
- Charge maxi: 500 g
- Couple servo: 2,4 kg.com à 4,8 Vcc
- Vitesse servo: 0,11 s/60° à 4,8 Vcc
- Dimensions servo: 23 x 12 x 29 mm
- Dimensions: 330 x 157 x 123 m
- Poids: 916 g
- Température de service: 0 à 55 °C

Référence DFRobot: [ROB0142](#)

Ressources

- [Fiche technique](#)