

# Main droite robotique ROB0143

Code : 35797

DFRobot

---

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

212,50 €<sub>HT</sub>

**255,00 €<sub>TTC</sub>**

dont 0,02 € d'éco-part

## Description

Main droite 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 gauche, voir [ROB0142](#).

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 mm
- Poids: 916 g
- Température de service: 0 à 55 °C

Référence DFRobot: [ROB0143](#)

## Ressources

- [Fiche technique](#)