

Bras Robotique uStepper ARM-REV4

Code : 36366

uStepper

Bras robotique uStepper à but didactique, livré en kit et conçu pour accueillir 3 moteurs pas-à-pas Nema17. Ces moteurs peuvent être pilotés via 3 cartes uStepper raccordées entre-elles.

200,75 €_{HT}

240,90 €_{TTC}

Description

Bras robotique uStepper à but didactique, livré en kit et conçu pour accueillir 3 moteurs pas-à-pas Nema17 (**non inclus, voir [17HS15-0404S](#)**). Ces moteurs peuvent être pilotés via 3 cartes [uStepper S](#) ou [uStepper S-Lite](#) (non incluses) raccordées entre-elles.

Les moteurs pas-à-pas sont également contrôlables via une carte de commande classique autonome ou associée à un microcontrôleur compatible (Arduino, Raspberry Pi, etc...).

Ce bras à but didactique à été développé pour l'enseignement de la robotique, de la programmation et de la mécanique de façon ludique. Le fabricant met à disposition des librairies pour les modules uStepper permettant le contrôle des moteurs pas-à-pas. uStepper met également à disposition un cours sur la cinématique (étude des mouvements) mettant en fonctionnement ce bras robotique.

Plusieurs vidéos disponibles sur la chaîne [Youtube de uStepper](#) permettent l'assemblage, l'installation et l'utilisation des librairies uStepper.

Le fabricant distribue également plusieurs fichiers permettant la réalisation de pièces de rechange via une imprimante 3D.

Remarques:

- **Attention, l'utilisation de bras nécessite l'ajout de cartes de contrôle et de 3 moteurs pas-à-pas (voir articles conseillés).**
- Le montage de ce bras nécessite l'utilisation de clés hexagonales de 2, 2,5 et 4 mm, voir [30342](#).

Caractéristiques:

- Alimentation: à prévoir en fonction des moteurs pas-à-pas
- Consommation: à prévoir en fonction des moteurs pas-à-pas
- Compatibilité:
 - [uStepper-S](#) et [uStepper-S Lite](#)
 - Arduino, nécessite un driver de moteur pas-à-pas pour Arduino et Raspberry Pi
 - Raspberry Pi, nécessite un driver de moteur pas-à-pas pour Arduino et Raspberry Pi
- Portée: 130 à 470 mm sur 360°
- Hauteur maximale: 225 mm
- Ouverture de la pince maxi: 32 mm
- Charge maximale:
 - 350 g au plus loin de la base
 - 700 g le plus prêt de la base
- Diamètre de la base: 130 mm
- Poids: 792 g (sans les moteurs)

Référence uStepper: [Robot ARM REV 4](#)

Ressources

- [Notice de montage](#)
- [Etude des mouvements](#)
- [Librairies uStepperS](#) pour Arduino
- [Librairies uStepperS-Lite](#) pour Arduino
- [Vidéo d'installation et d'exemple d'application](#)
- [Vidéo d'assemblage du bras](#)
- [Vidéo d'utilisation de la librairie uStepper](#)