



D1 Braccio Robotico



Caratteristiche Tecniche

- Gradi di libertà del braccio: 6
- Carico del braccio: 500g (peso ideale)
- Apertura massima del braccio: 600 mm (escludendo la lunghezza delle pinze, soggetta a piccole variazioni per eventuali modifiche strutturali); 715 mm (inclusendo la lunghezza delle pinze, eventuali modifiche strutturali possono comportare piccole variazioni)
- Alimentazione del braccio richiesta: 24V 2.5A (MAX 5A)
- Interfaccia del braccio: DC5.5-2.1
- Potenza del braccio: 60W
- Interfaccia di controllo del braccio: interfaccia di comunicazione RJ45 (ETH)
- Parametri delle articolazioni del braccio: J1 $\pm 135^\circ$, J2 $\pm 90^\circ$, J3 $\pm 90^\circ$, J4 $\pm 135^\circ$, J5 $\pm 90^\circ$, J6 $\pm 135^\circ$
- Tutte le docking station (sia da 40 che da 100 Tops) includono di serie algoritmi per la fotocamera di profondità e per il braccio robotico D1.
- Dopo l'adattamento, il movimento del braccio robotico può essere controllato tramite l'app (nota: non è possibile utilizzare il telecomando fisico per il controllo).