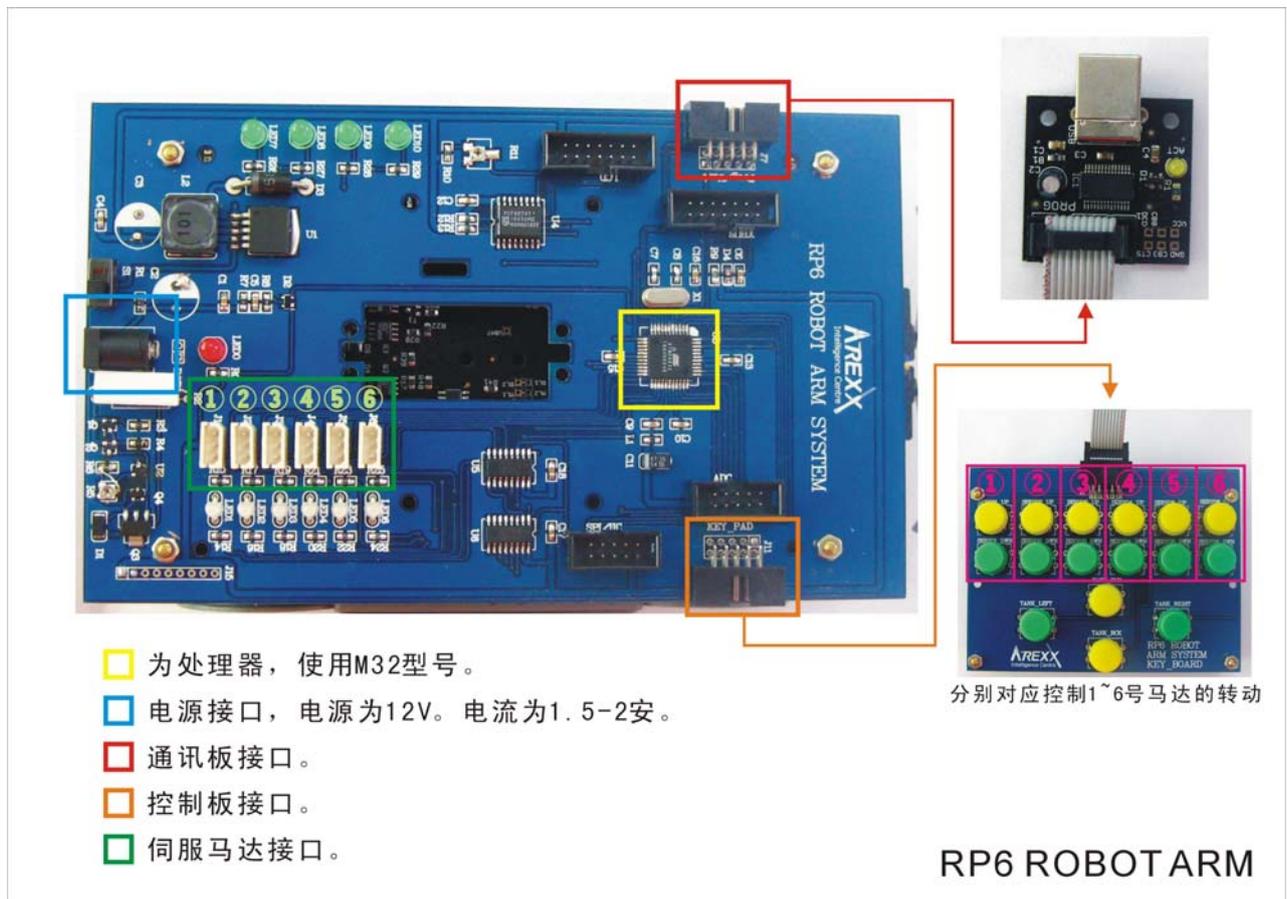


伺服马达1~6号

RP6 ROBOT ARM

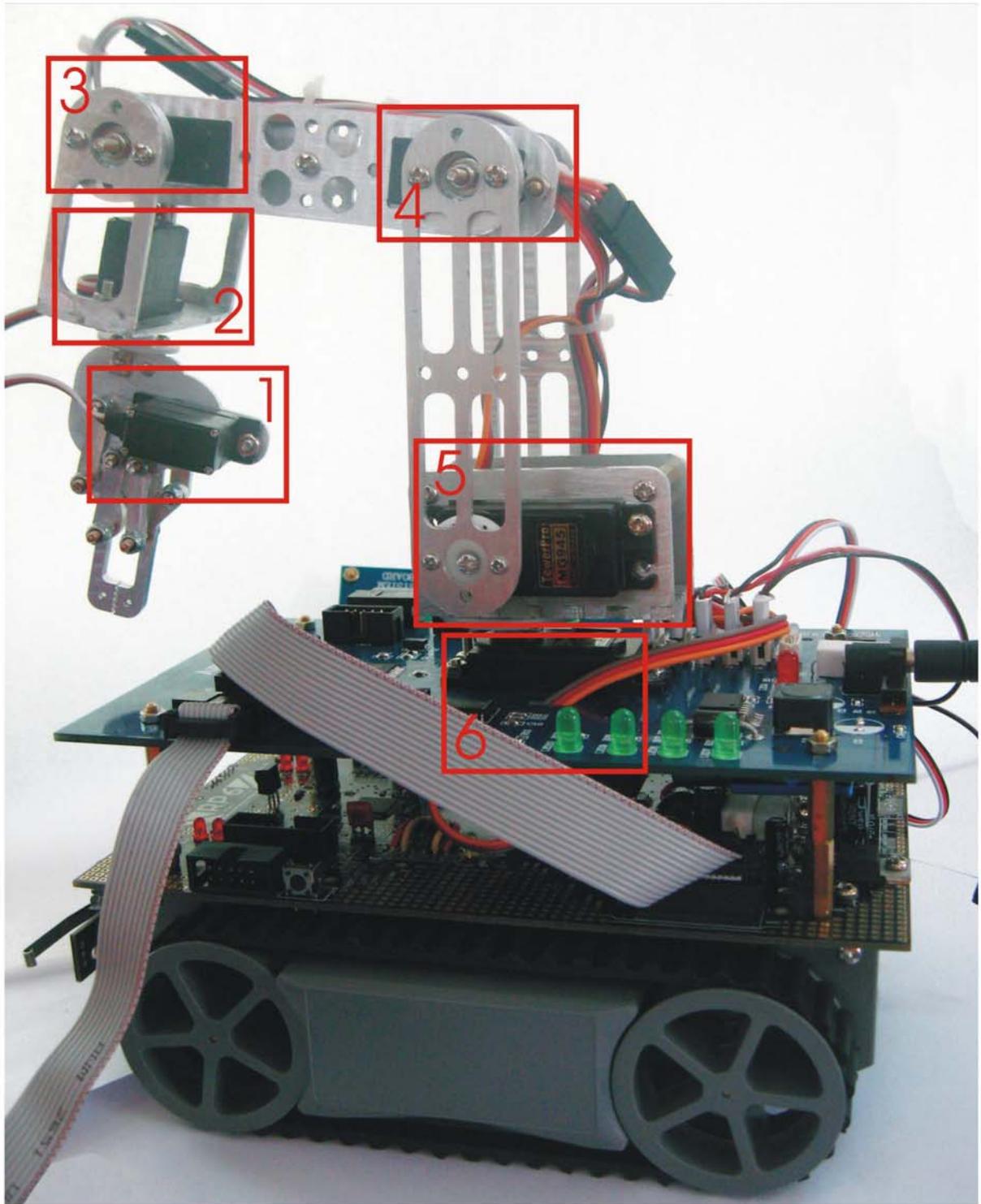
机器手臂操作说明书



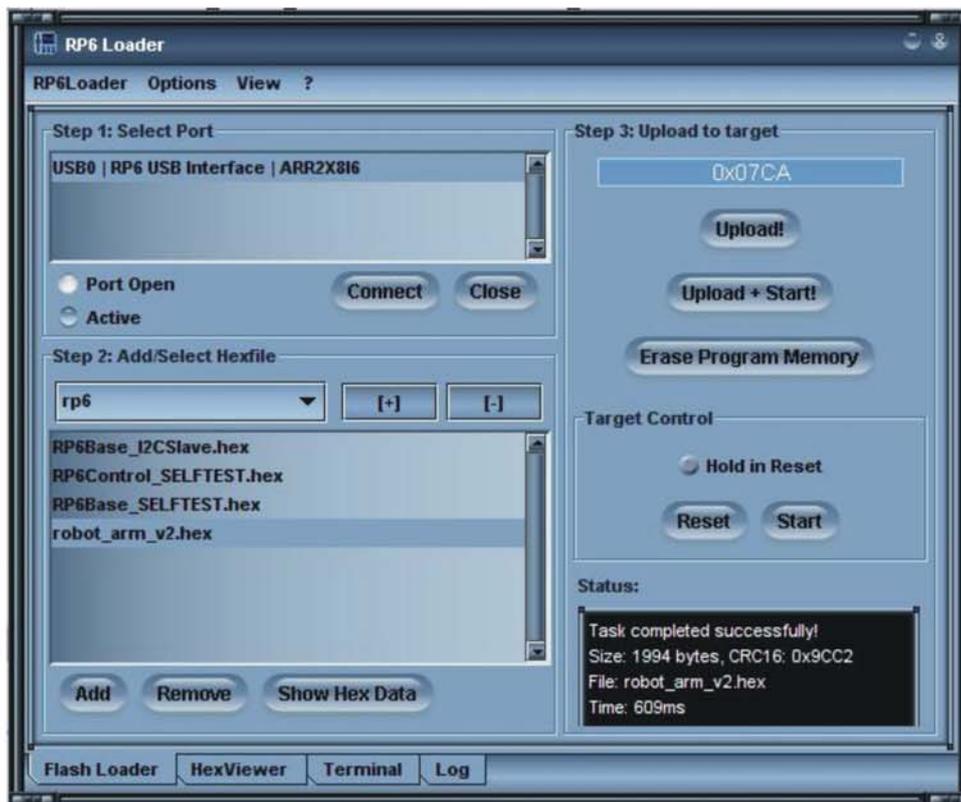
图<1>

RP6 robot arm 六伺服机器手臂，顾名思义，采用六个伺服电机（2个945[金属齿轮]，2个小型伺服[micro STD]，2个微型伺服[GWS NARO HP/STD]），使用 atmega 32 MCU 处理器，12V、1.5~2.5A 电源供电。与 PC USB 接口通讯，可扩展机器手臂遥控器。如图<1>所示，黄色编码 1~6 分别是对应编号伺服电机延长线的接口槽(伺服电机编号见图<2>)，并且此遥控器（见图<1>）的按键分六组，1~6 编号的黄色、绿色按键分别控制着对应编号的伺服关节的正、反方向的动作。同时，此机器手臂除采用主流的 AVR 编译环境外，程序的传输过程仍采用 RP6 高智能坦克车专用的源代码传输软件 RP6 loader。

另：伺服电机参数表见备注。



伺服马达1~6号



RP6 ROBOT ARM软件操作界面

备注:

辉盛 945 金属齿轮伺服电机, 扭力大, 金属齿轮结构, 耐磨强度大:

尺寸:40.4*19.8*36mm

重量:48g

速度:0.22sec/60°

输出力矩:13kg·cm

GWS 高性能小型舵机,反应准确迅速,品质优良:

型号: MICRO/STD

尺寸: 28x14x29.8mm

重量: 18g

速度: 0.16s/60°4.8V 扭力: 1.80kg/cm

0.13s/60°4.8V 扭力: 2.30kg/cm

GWS 高性能微型舵机,反应准确迅速,品质优良:

型号: NARO HP/STD

尺寸: 22.2x11.0x24.95mm

重量: 10g

速度: 0.10s/60° 4.8V

扭力: 1.70kg/cm

此 RP6 robot arm 六伺服机器人手臂操作说明书编于 2008-07-08 日, 待修订。
如有不明请电邮 info@arexx.com.cn