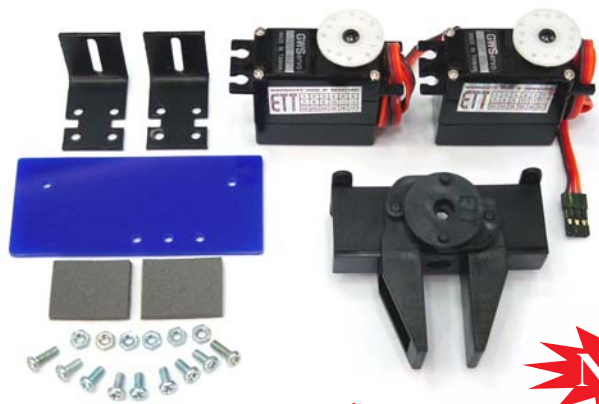


## ET-ROBOT GRIP SET

(P-ET-A-00189)

ราคา \* 1,690.-

มือจับ ควบคุมด้วย SERVO MOTOR หมุนได้ 2 แกน

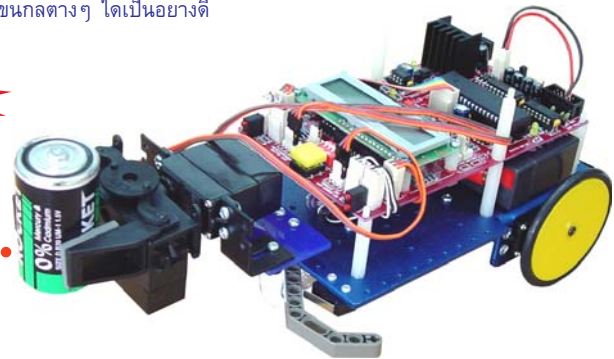


ET-ROBOT GRIP SET เป็นอุปกรณ์มือจับควบคุมด้วย SERVO MOTOR สามารถหมุนได้ 2 แกน ตัวมือจับ GRIP ทำด้วยพลาสติกขึ้นรูปด้วยการฉีดขึ้นแบบพิมพ์อย่างดี สีดำ ออกแบบให้ต่อเข้ากับ SERVO MOTOR จำนวน 2 ตัว ในการควบคุมการเคลื่อนไหว โดยหนึ่งตัวใช้กับการเคลื่อนที่เข้าออกของมือจับ และ SERVO อีกตัวใช้ในการหมุนแกนของมือจับทั้งหมด ด้วยการใส่ SERVO MOTOR ในการควบคุมนั้น ทำให้ระบบมือจับมีแรงมากพอในการจับสิ่งของ และสามารถควบคุมระยะความกว้างในการจับ รวมทั้งสามารถหมุนมือจับให้เป็นมุมต่างๆ ได้ตามต้องการอีกด้วย ชุด ET-ROBOT GRIP SET พร้อมแผ่นฐานยึด สามารถต่อเข้ากับระบบหุ่นยนต์ของทาง อีทีทีได้โดยตรง สามารถต่อใช้งานกับชุด ET-ROBOT RD2, 877, LOGO 877, STAMP P40 หรืออาจจะประยุกต์ไปต่อใช้พัฒนาเป็นระบบแขนกลต่างๆ ได้เป็นอย่างดี

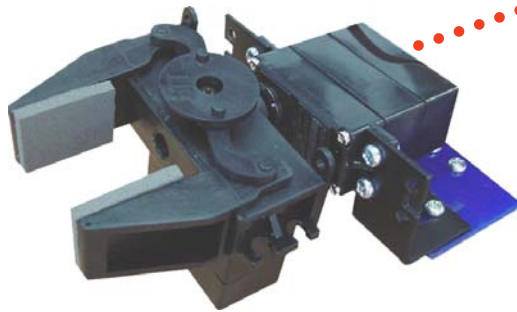


ชุด ETROBOT GRIP SET ประกอบด้วย

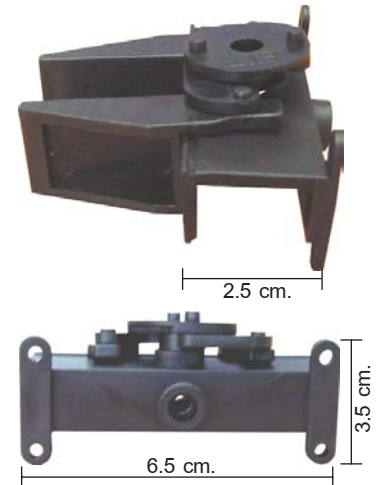
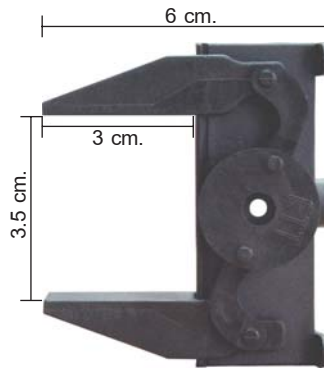
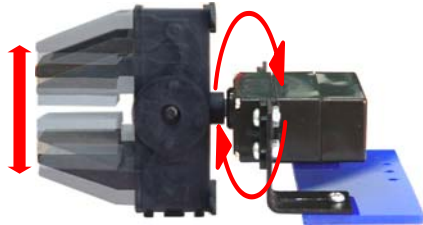
1. ชุดมือจับ R-SERVO GRIP 1ตัว
2. ตัว SERVO MOTOR รุ่น S03T/STD/JR 2 ตัว
3. ชุดแผ่นพลาสติกยึดหุ่น ET-ROBOT และ R-SERVO MOUNT
4. แผ่น CD-ROM การประกอบและตัวอย่างโปรแกรม



● ET-ROBOT GRIP SET ต่อใช้งานกับ ET-ROBOTICS



● ET-ROBOT GRIP SET เมื่อประกอบแล้ว



### R-SERVO GRIP (A-MO-M-00076)

เป็นเฉพาะส่วนพลาสติกมือจับ ไม่รวม SERVO MOTOR สามารถต่อเข้ากับตัว SERVO MOTOR ในการใช้งาน จำนวน 2 ตัว รุ่น S03T, S03N, S03NXF, FUTABA S3003

ราคา \* 390.-

### ขนาดและระยะของมือจับ

- ขนาดกว้างสุดของส่วนมือจับที่จะจับวัตถุได้กว้างสุด 3.5 cm.
- ขนาดความลึกสุดของส่วนมือจับ 3 cm.
- ขนาดส่วนมือจับไม่รวม SERVO MOTOR ยาว 6 cm., กว้าง 6.5 cm., สูง 3.5 cm.
- น้ำหนักของส่วนมือจับไม่รวม SERVO MOTOR 0.02 kg.
- น้ำหนักรวม SERVO MOTOR 0.12 kg.
- สามารถจับยึดวัตถุน้ำหนัก 0.5 kg. พร้อมเคลื่อนที่แทนหมุน

