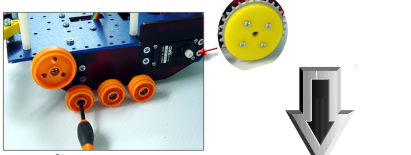


**R-TANK V1 KIT \* 720.-**  
(P-ET-A-00149)

ชุด MODIFY ET-ROBOT RD2, 877, STAMP P40, LOGO 877



ชุด R-TANK V1 KIT เป็นชุดสำหรับปรับแต่ง MODIFY ชุด ET-ROBOT ของ อีทีที ให้ปรับเปลี่ยนเป็น ชุดรถถังสายพาน ทำให้สามารถเคลื่อนที่ในสภาพต่างๆ ได้ดีขึ้น พร้อมชุดกันชน LEGO ใช้ปรับแต่งกับชุด ET-ROBOT RD2, 877, STAMP P40 PLUS, LOGO 877

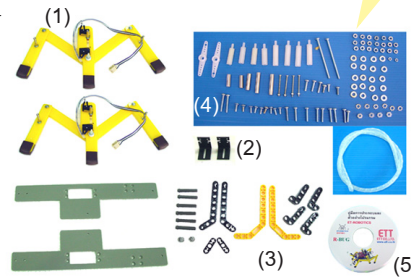


การติดตั้ง ชุด R-TANK V1 KIT เข้ากับ ET-ROBOT

\* ชุด R-TANK V1 KIT จะไม่รวมในส่วนของ ET-ROBOT \*

**R-BUG V1 KIT \* 720.-**  
(P-ET-A-00178)

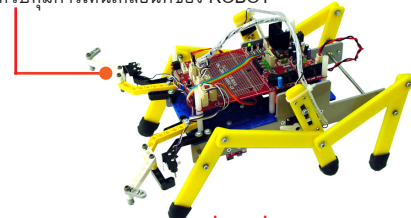
ชุด MODIFY ET-ROBOT RD2, 877, STAMP P40, LOGO877



ชุด R-BUG V1 KIT เป็นชุด KIT ใช้ปรับแต่ง MODIFY ชุด ET-ROBOT ของทาง อีทีที ให้ปรับเปลี่ยนเป็น ชุดแมลงเดิน 6 ขา พร้อม SW ตรวจสอบการเดิน และชุดกันชน LEGO ชุด R-BUG V1 KIT ประกอบด้วย

- (1) ชุดขา R-BUG 2 ขา พร้อมชุด SW ตรวจสอบการเดิน 4 ชุด พร้อมสาย
- (2) ชุด R-SERVO MOUNT
- (3) ชุด LEGO ตัวกันชน
- (4) ชุดน็อตในการประกอบ
- (5) CD-ROM การประกอบและตัวอย่างโปรแกรม

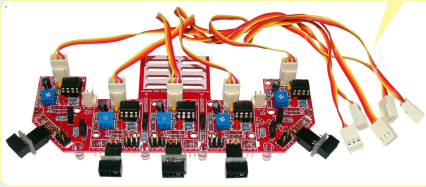
ชุด R-BUG V1 KIT เมื่อติดตั้งเข้ากับ ET-ROBOT ก็จะได้ ROBOT เดิน 6 ขาให้คุณได้ศึกษาการเขียนโปรแกรมควบคุมการเดินเคลื่อนที่ของ ROBOT



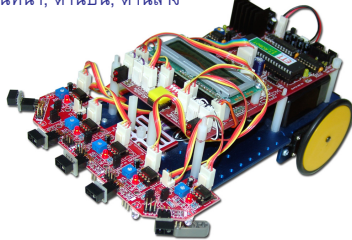
\* ชุด R-BUG V1 KIT จะไม่รวมส่วน ET-ROBOT \*

**R-SENSOR 5 \* 650.-**  
(P-ET-A-00314)

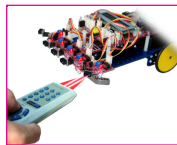
เป็นชุด R-OPA แบบ 5 ช่อง พร้อมตัว SENSOR (R-REFLEX S5) จำนวน 5 ชุด ออกแบบให้ต่อเข้ากับตัว ROBOT ของทาง อีทีที โดยมี R ปรับค่าในการปรับเปลี่ยนระดับสัญญาณจากรูปแบบของ ANALOG ให้เป็นรูปแบบ OUTPUT แบบ TTL พร้อมสายต่อ 3PIN ROBOT 5 เส้น สามารถนำไปทำหุ่นชนิดอิเล็กทรอนิกส์ สามารถปรับเปลี่ยนรูปแบบของ SENSOR ได้เป็น แบบแสง (R-LIGHT S5), แบบเสียง (R-SOUND)



- การติดตั้ง ชุด R-SENSOR 5 เข้ากับ ET-ROBOT สามารถปรับการต่อได้ 3 แบบ คือ ด้านหน้า, ด้านบน, ด้านล่าง



- R-SENSOR 5 ... สามารถประยุกต์ใช้งาน เช่น หนีดินตามแสง, ตามสัญญาณ REMOTE IR, เดินไม่ตกโต๊ะ, เดินไม่โชน, เดินไปตามเสียง เป็นต้น ...



**R-REFLEX S5 \* 45.-**  
(P-ET-A-00315)



เป็นตัว SENSOR แบบ REFLEX แบบพิเศษ สามารถใช้กับระยะทางได้ถึง 8 cm.

**R-LIGHT S5 \* 45.-**  
(P-ET-A-00316)



เป็นตัว SENSOR แบบแสง พร้อม R ปรับค่า ใช้ตรวจสอบความสว่างของแสง ประยุกต์ให้ ROBOT เดินตามแสงได้

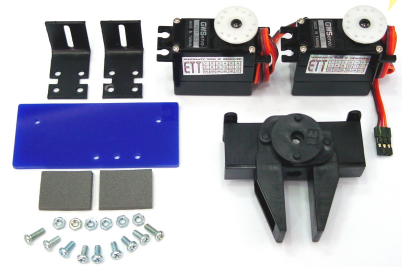
**R-SOUND S5 \* 45.-**  
(P-ET-A-00317)



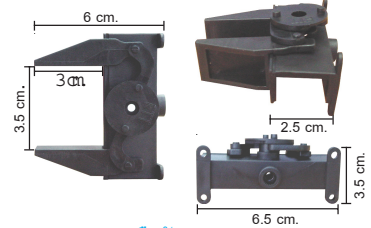
เป็นตัว SENSOR แบบเสียงให้ตรวจสอบความดังของเสียง โดยใช้ MICROPHONE ในการรับเสียง ประยุกต์ให้ ROBOT ทำงานตามเสียง

**ET-ROBOT GRIP SET \* 1,690.-**  
(P-ET-A-00189)

มีोजับ ควบคุมด้วย SERVO MOTOR หมุนได้ 2 แกน

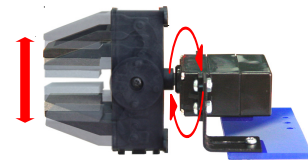


ET-ROBOT GRIP SET ... เป็นอุปกรณ์มีोजับควบคุมด้วย SERVO MOTOR สามารถหมุนได้ 2 แกน ตัวมีोजับ GRIP ทำด้วยพลาสติกขึ้นรูปด้วยการฉีดขึ้นแบบพิมพ์อย่างดี สีดำ ออกแบบให้ต่อเข้ากับ SERVO MOTOR จำนวน 2 ตัว ในการควบคุมการเคลื่อนไหว โดยหนึ่งตัวใช้กับการเคลื่อนที่เข้าออกของมีोजับ และ SERVO อีกตัว ใช้ในการหมุนแกนของมีोजับทั้งชุด ด้วยการใช้ SERVO MOTOR ในการควบคุมนั้น ทำให้ระบบมีोजับมีแรงมากพอในการจับสิ่งของ และสามารถควบคุมระยะความกว้างในการจับ รวมทั้งสามารถหมุนมีोजับให้เป็นมุมต่างๆ ได้ตามต้องการอีกด้วย ชุด ET-ROBOT GRIP SET พร้อมแผ่นฐานยึด สามารถต่อเข้ากับระบบหุ่นยนต์ของทาง อีทีทีได้โดยตรง สามารถต่อใช้งานกับชุด ET-ROBOT RD2, 877, STAMP P40 หรืออาจจะประยุกต์ไปต่อใช้พัฒนาเป็นระบบแขนกลต่างๆ ได้เป็นอย่างดี

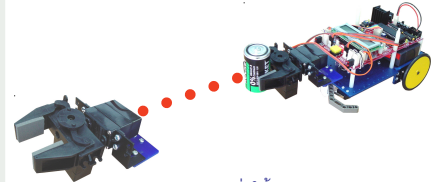


ขนาดและระยะของมีोजับ

- ขนาดกว้างสุดของส่วนมีोजับที่จะจับวัตถุได้กว้างสุด 3.5 cm.
- ขนาดความลึกสุดของส่วนมีोजับ 3 cm.
- ขนาดส่วนมีोजับไม่รวม SERVO MOTOR ยาว 6 cm., กว้าง 6.5 cm., สูง 3.5 cm.
- น้ำหนักของส่วนมีोजับไม่รวม SERVO MOTOR 0.02 kg.
- น้ำหนักรวม SERVO MOTOR 0.12 kg.
- สามารถจับยึดวัตถุน้ำหนัก 0.5 kg. พร้อมเคลื่อนที่แกนม้วน



• ET-ROBOT GRIP SET เมื่อประกอบแล้ว



• ET-ROBOT GRIP SET ต่อใช้งานกับ ET-ROBOTICS

**R-SERVO GRIP \* 390.-**  
(A-MO-M-00076)



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