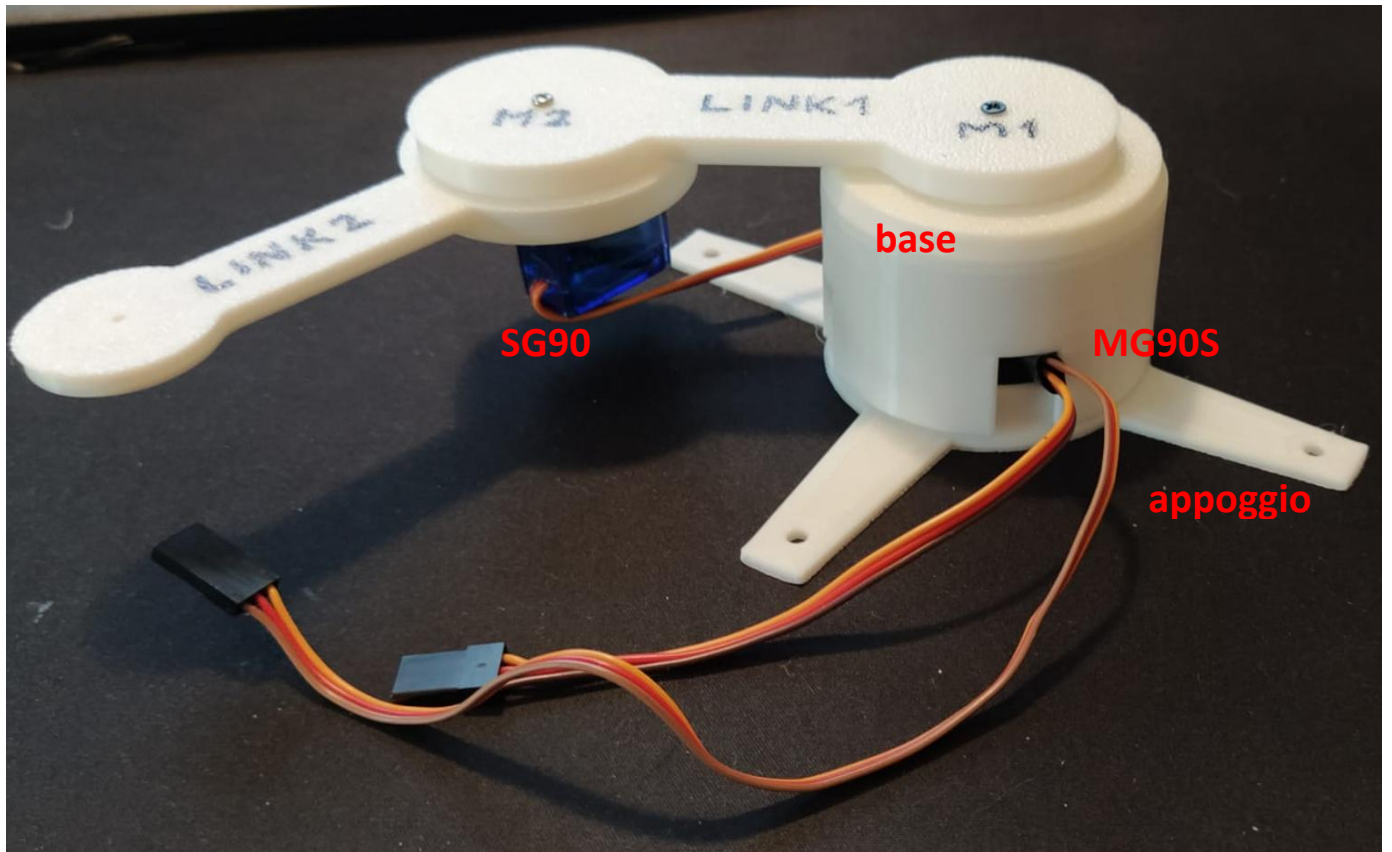


# MINI ROBOT SCARA



Il robot impiega

- 1 servo SG90
- 1 servo MG90s
- appoggio, base, link1 e link 2 (stampati in 3D)



Il collegamento fra le varie parti avviene tramite il braccetto a 4 che con il servo MG90s si blocca con vite M2.5 mentre con servo SG90 con vite autofilettante.

Il servo MG90S, dotato di ingranaggi in alluminio, viene impiegato nella base che sarà soggetta al carico massimo applicabile alla parte terminale del link 2 (end effector).

Il collegamento fra link 1 e link 2 avviene tramite il servo SG90 con ingranaggi plastici.



Non è previsto il movimento sull'asse Z ma solo nel piano XY.

Come end effector si può impiegare una piccola elettrocalamita a 3-5 volt o un piccolo shield laser per arduino.



Il costo complessivo di tutto il sistema con componenti comprati su store cinesi è inferiore ai 5 euro compresa la stampa 3D.