Onderzoeksplan robotarm

1. Wat is de naam/het typenummer van de robotarm?
2. Is de robotarm kant en klaar of moet deze opgebouwd worden?
3. Wat voor aansluitingen heeft de robotarm?
4. Is er documentatie van de robotarm beschikbaar?
5. Is er een pythonlibrary beschikbaar voor het besturen van de robotarm?
6. Zo niet, is er dan een library beschikbaar in een andere taal die geport kan worden naar python?
7. Hoeveel volt/ampere vraagt de robotarm? Kan deze zonder moeite op de pins van de pi aangesloten worden?
8. Zijn er drivers beschikbaar voor windows, zodat de robotarm zonder pi bestuurd kan worden via usb?