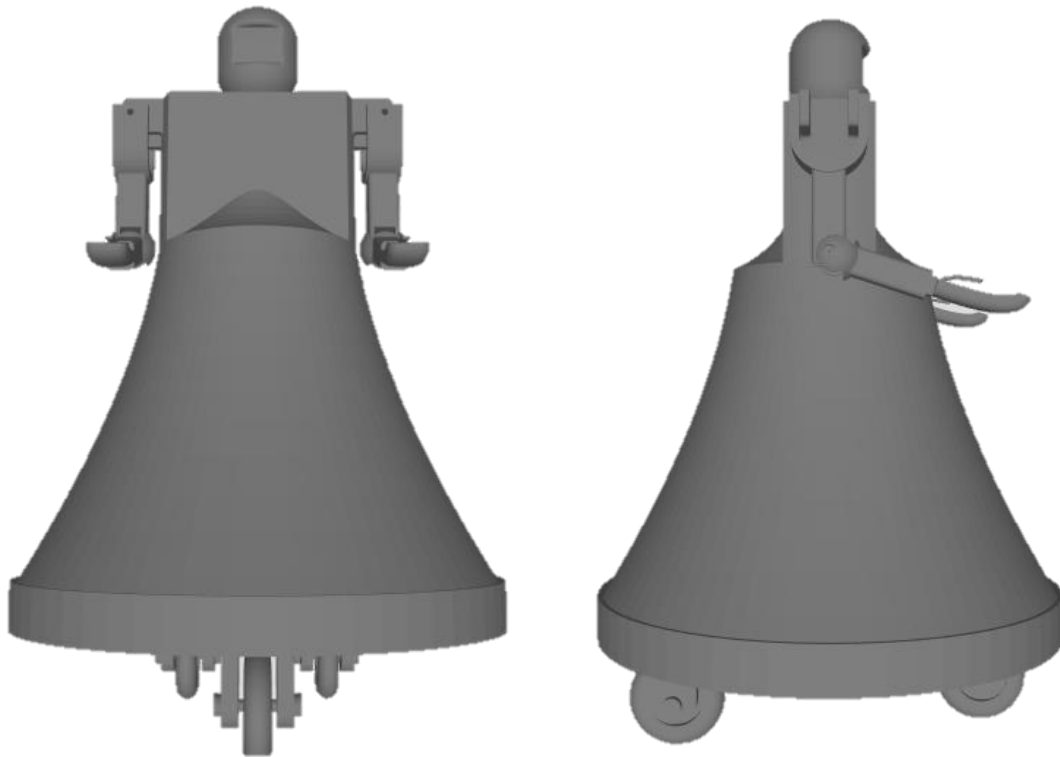
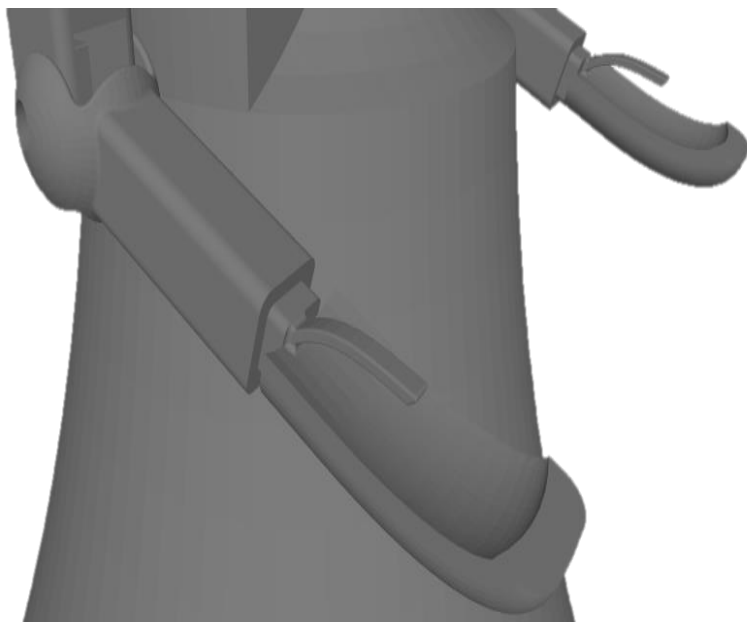


يدويًا تم رسم روبوت بقاعدة عجلات مهمته توزيع البروشور



تحويل الرسم إلى تصميم ثلاثي الأبعاد



آلية التوزيع: اليدين صممت بشكل طويل ليتناسب مع أبعاد المطويات مع انحناء داخلي في سطح راحة اليد وفتحات من الأطراف لإعطاء المطويات مزيداً من الثبات عند التحرك كما يوجد إصبع ساكن للتثبيت العلوي عند ملئها بالحد الأقصى هذا التصميم يتيح للزوار والمراجعين سحب المطويات والبروشورات بشكل سلس عند لقاء الروبوت مع توفير للطاقة.



mg995

MG995

محرك المفصل:

تم اختياره بسبب خفة الوزن إذ يزن 55 غرام بالإضافة إلى قلة تكلفته وصغر حجمه

وصلة الساعد تكون بزاوية 90 درجة مع وصلة العضد مع إمكانية زيادة درجة الزاوية بتحريك الساعد قليلاً إلى الأسفل