

Dynamixel AX-18A merupakan servo yang memiliki torsi yang cukup kuat dan versi terbaru dari AX-18F dengan beberapa fitur tambahan seperti perbaikan desain gear untuk meningkatkan daya tahan gear. Berikut beberapa langkah cara kontrol dan komunikasi servo menggunakan Raspberry Pi:

1. Persiapkan Raspberry Pi dengan mengunduhnya, Dynamixel AX-18A, dan menyediakan power supply agar servo dapat berjalan.
2. Instal module dan library dari Dynamixel agar memudahkan pengerjaan.
3. Membuat skrip untuk mengontrol servo menggunakan Dynamixel yang sudah diinstal.
4. Jalankan skrip

Kita bisa menggunakan port USB U2D2 untuk memungkinkan komunikasi antara Raspberry Pi dan Dynamixel dengan cara menyambungkan U2D2 dengan Raspberry Pi menggunakan USB port dan menyambungkan U2D2 dengan Dynamixel menggunakan kabel Dynamixel.