鋁脊總寬:20 \* 20 mm

邊到洞距離:5.08 mm

螺絲直徑:4.07mm

電池:(取長的)

高:42.2 / 42.4 43.2 mm

寬:122.4 / 121.3 122.5 mm

長:67.1 / 67.1 68.1 mm

電池座的厚度:5 mm

壓克力板上面要放的東西(括號裡為待確認物件):

要挖 30 \* 30 mm 的洞在兩馬達中心上方

Arduino mega 53.7 \* 102 mm

H bridge \* 2 43.2 \* 47.8 mm

麵包板 45.1 \* 82.4 mm

電池 \* 2 122.5 \* 68.1 mm

TX2 170.2 \* 170.2 mm

緊急開關 29 \* 32.7 mm

一般開關\* 2

(降壓模組)

第二層:

機械手臂 --> 三軸:上升、前後、夾取

降壓模組(12V --> 5V 共三個馬達)

機械手臂的架構:

參考網址:

https://www.youtube.com/watch?v=zFBsEE7\_NbQ

https://www.youtube.com/watch?v=hzeL5HYLyRs

手臂電池鐵座:

996R 齒輪最大長度: 31.6 mm

齒最大寬度: 6.5 mm

齒最小寬度: 5 mm

齒長度: 9.8 mm

圓心到邊的最短半徑: 7.2 mm

圓心到邊的最長半徑: 14.4 mm

斜率 = -0.0765

齒輪厚度: 2.2 mm

裝上齒輪到馬達的距離: 8.4 mm

8.7 mm

7.5 mm

3.4 mm

1.5 mm