

# ROBOT ARM's



## Servo Motor

السيرفو هو ابسط نوع من أنواع المحركات



\*الهدف من المهمة : توصيل الـ "end effector" لنقطة في الفراغ

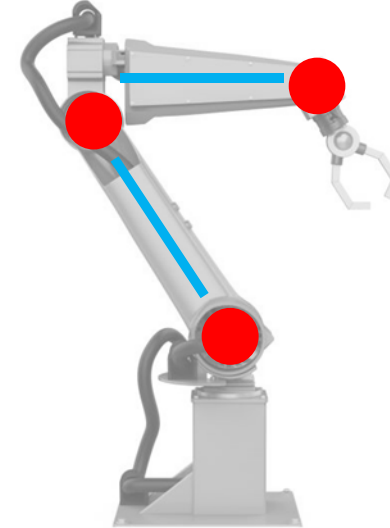
## Joint & Link

● joint

مكان التقاء نقطتين مع بعض,  
مفصل الذراع الذي يسمح بالتحرك  
بحركة دوارة على طول المحور

— link

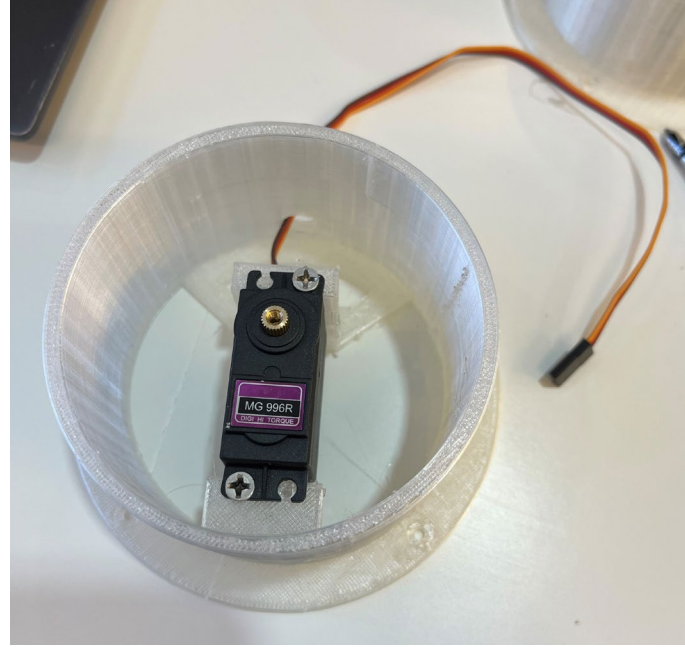
طول الوصلة الممتد



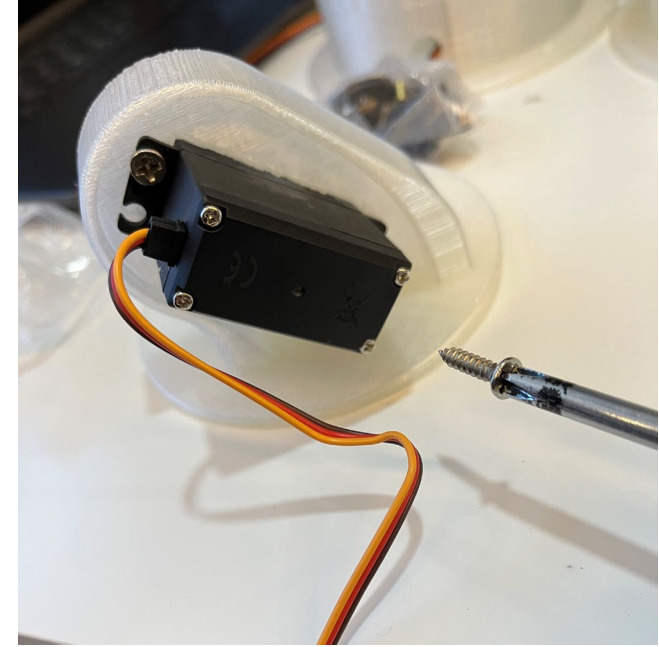
نقطة البناء تبدأ بالقطعة الأساسية  
وهي الـ "Base"



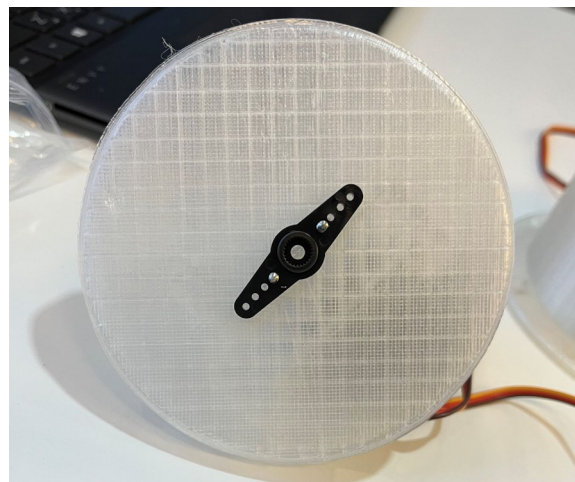
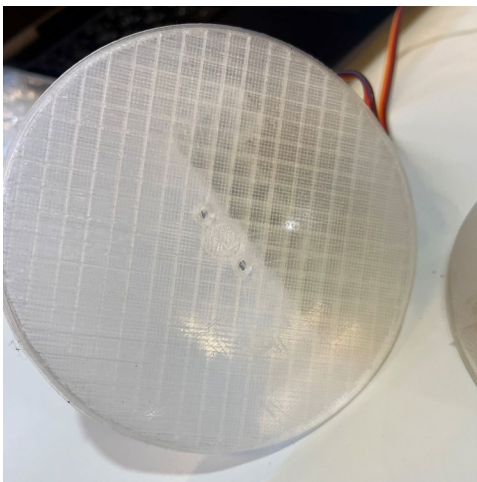
أولاً نقوم بتنصيب محرك سيرفو في قطعة الـ "base"



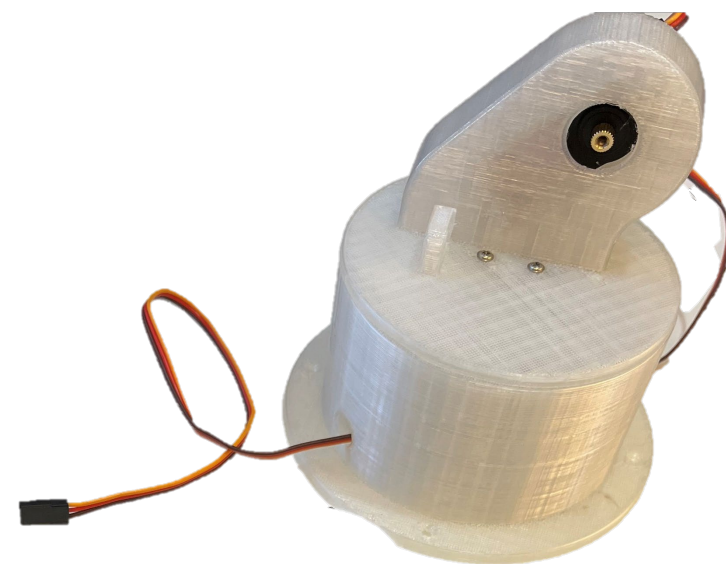
تالياً نقوم بتنصيب المحرك  
سيرفو في قطعة "joint"



تالياً نقوم باستخدام المثبت ووضعه اسفل الـ "joint"



ثم نقوم بتثبيت الـ "joint" اعلى الـ "base"



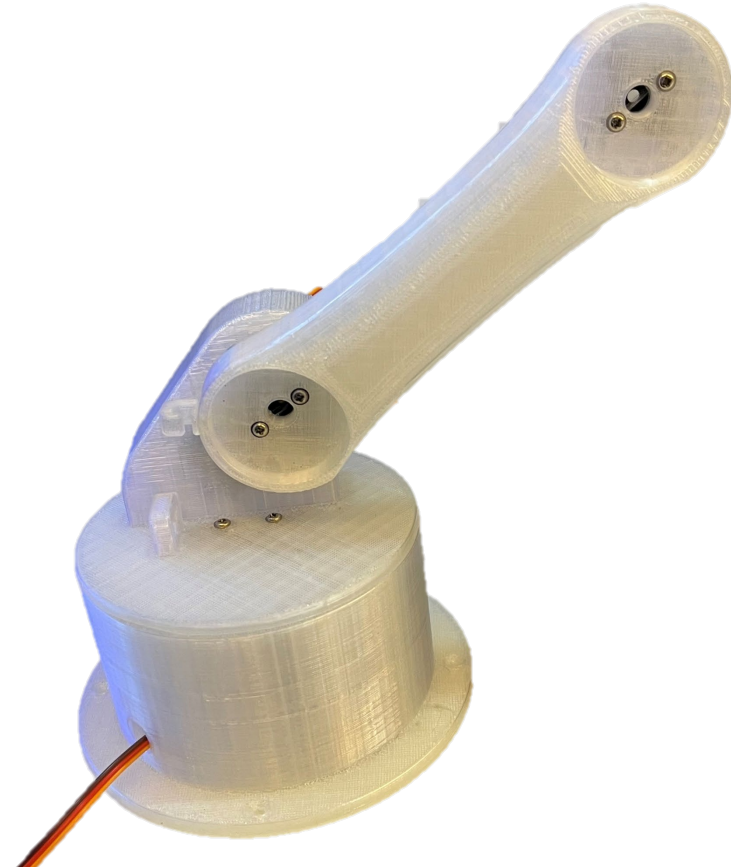
ذراع الوصل "link"



نقوم بوضع المثبيت في  
كلّ من اتجاهي الـ "link"



نقوم بتثبيت الـ "link" عند نقطة الـ "joint"

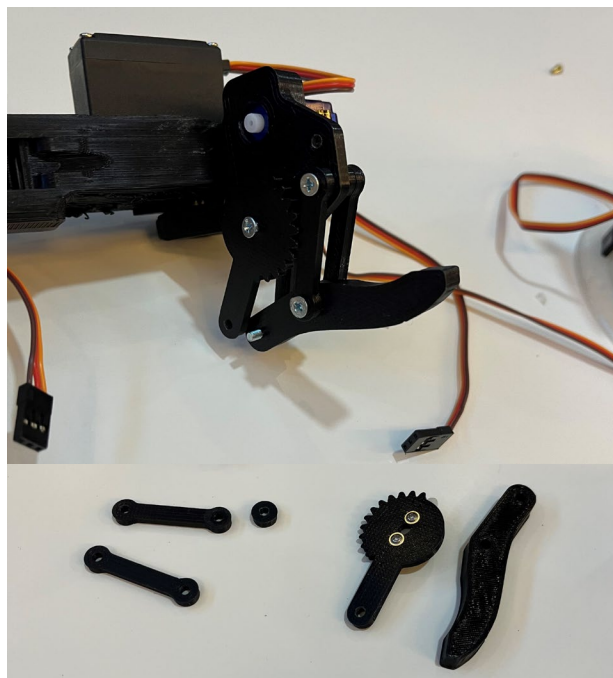




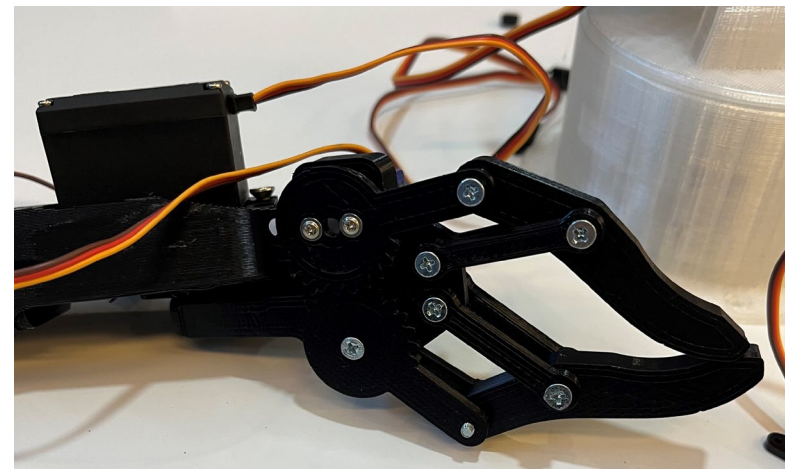
نقوم بوضع محركي السيرفو عند نقطتي الـ "joint"  
وتثبيت الـ "link" عند نقطة "joint" في الذراع



تالياً نقوم بتركيب "end effector"



وتثبيته عند نقطة "joint"



أخيرا سنحصل على شكل الذراع النهائي

