

Der Baukasten beinhaltet alle Komponenten und Teile die zum Betrieb des Roboters benötigt werden. Es sind keine besonderen Computerkenntnisse bezüglich Handhabung und der Programmierung notwendig. Hohe Beweglichkeit durch 19 Gelenke, ausgeführt als 12 Bein-, 6 Arm- sowie 1 Genick-Gelenk. Das Modell überzeugt durch eine moderne, ansprechende und robuste Ausführung aller Teile. Über 20 Bewegungsabläufe sind bereits vorinstalliert. Mittels dieser vorgegebenen Funktionen können die Grundbewegungen wie Gehen, Drehen sowie Sonderfunktionen wie das Winken mit den Händen und verschiedene Posen direkt ohne eigene Programmierung ausgeführt werden. Das Steuern des Roboters ist auch per optionalem Sender (GRAUPNER/JR-Knüppelsender mit mindestens 6 Funktionen im 40-MHz-Band) und Empfänger mit dem entsprechenden Zubehör möglich.

Hardware

- Blau eloxierte Aluminiumkomponenten
- Leistungsstarke CPU H8 20 MHz
- 19 x RBS581-Digitalservos, konzipiert für den Einsatz im Roboterbereich
- Optional sind zwei weitere Servos an den Armen möglich
- Zweiachs-Lagesensor, auf dem CPU-Board integriert
- Serielle Schnittstelle RS 232

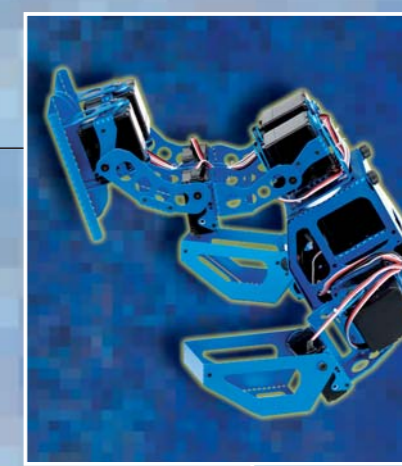
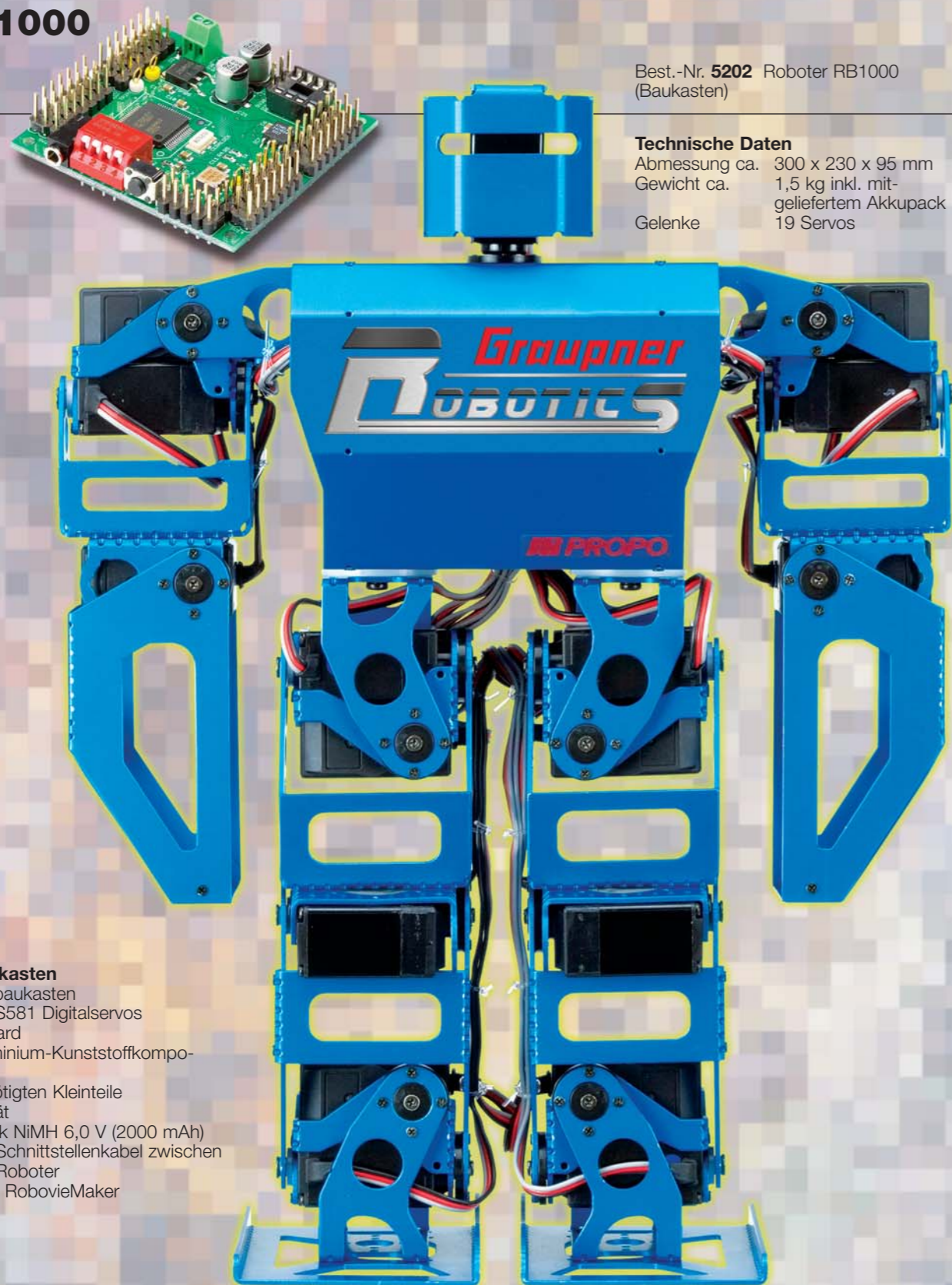
Inhalt Baukasten

- Roboterbaukasten
- 19 x RBS581 Digitalservos
- CPU-Board
- Alle Aluminium-Kunststoffkomponenten
- Alle benötigten Kleinteile
- Ladegerät
- Akkupack NiMH 6,0 V (2000 mAh)
- RS 232 Schnittstellenkabel zwischen PC und Roboter
- Software RobovieMaker

Best.-Nr. **5202** Roboter RB1000 (Baukasten)

Technische Daten

Abmessung ca. 300 x 230 x 95 mm
 Gewicht ca. 1,5 kg inkl. mitgeliefertem Akkupack
 Gelenke 19 Servos



Systemvoraussetzungen

Betriebssystem Windows XP
 Prozessor ab Intel Pentium 4 mind. 1 GHz
 Arbeitsspeicher mind. 128 MB
 Schnittstelle 1 x seriell RS 232

Features

- Steuern des Roboters mittels GRAUPNER/JR-Knüppelsender mit mindestens 6 Funktionen im 40 MHz-Band
- 4 freie Kanäle digitaler Ein-/Ausgabe für z.B. Sensoren
- 2 freie Kanäle für Gyro-Sensoren zur Gleichgewichtskontrolle
- Erweitern der Gelenke um je ein Armgelenk auf insgesamt 21
- Programmieren von Einzelbewegungen und Abläufen die in einer Datei abgespeichert werden können
- Steuern der Gelenke und Bewegungsabläufe über herkömmliche PC-Tastatur mittels der RS 232-Schnittstelle
- Festlegung der Reaktionen bei einem Sturz des Roboters
- 4 Autoroutinen die vorher festgelegte Bewegungsabläufe beinhalten
- Direkte Programmierung des Roboters über eine Initialisierungsdatei

Optionales Zubehör

| Best.-Nr. | Bezeichnung |
|-----------|---|
| 5202.15 | Gyro-Sensor PIEZO NEJ 150 |
| 5210 | Empfänger RB14 SCAN 40 MHz zur Steuerung mittels GRAUPNER/JR-Knüppelsender mit mindestens 6 Funktionen im 40-MHz-Band |
| 5213 | Servo RBS581 für die Armerweiterung |

Zubehör/Ersatzteile

| Best.-Nr. | Bezeichnung |
|-----------|--------------------------------|
| 5202.20 | Akkupack NiMH 6,0 V (2000 mAh) |

Software RobovieMaker

Unter Verwendung dieser im Baukasten enthaltenen Software programmieren Sie auf einfachste Weise die unterschiedlichsten Bewegungsabläufe Ihres Roboters und legen fest, wie auf Sensorfeedbacks reagiert werden soll. Die Kommunikation zwischen PC und Roboter erfolgt mittels der RS 232-Schnittstelle.

Leistungsstarkes CPU-Board

Das zukunftstaugliche CPU-Board ist das Herzstück für höchste Anforderungen

| | |
|---------------|-----------------------|
| Typ | VS-H8PWM28V2 |
| CPU | H8 20 MHz |
| Spannung | 5 V ... 10 V |
| Abmessung ca. | 48,26 x 52,07 x 13 mm |
| Gewicht ca. | 23 g |

Vorinstallierte Bewegungsabläufe

Mehr als 20 vorinstallierte Bewegungsabläufe erwecken den Roboter sofort zum Leben

Grundbewegungen

- Vorwärts
- Rückwärts
- Seitwärts rechts/links
- Drehen rechts/links
- Aufstehen aus Rück-/Vorlage

Akrobatik

- Aufwärmübung
- Winken
- Balancieren
- Händeklatschen

Kampf

- Angriff
- Abwehr
- Drehung



Die Abbildungen zeigen den zusammen- und ausgebauten Roboter.