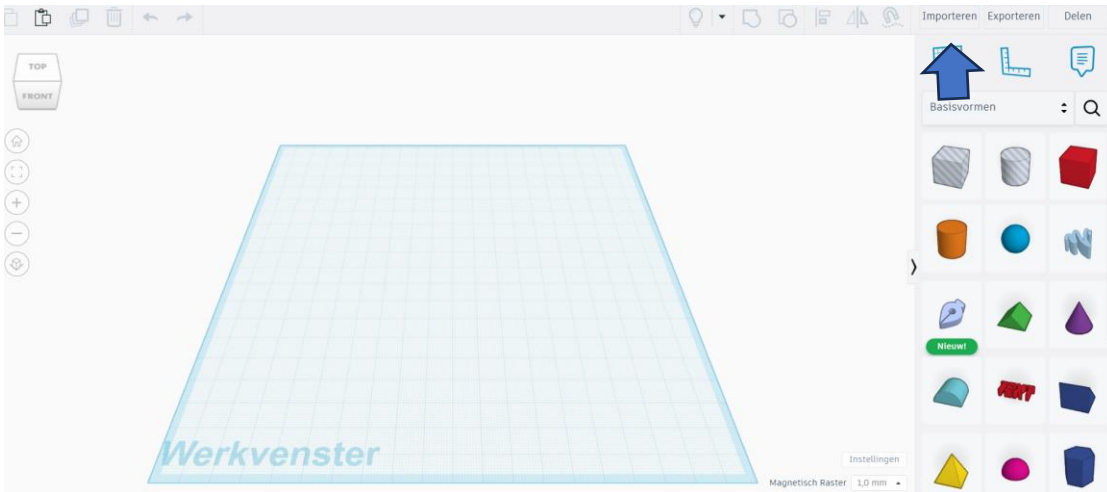


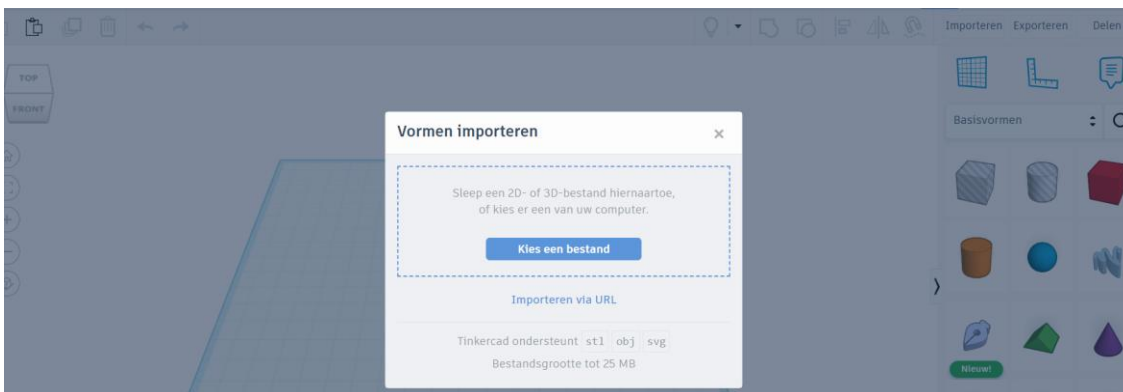


Hoe ontwerp je een robotarm?

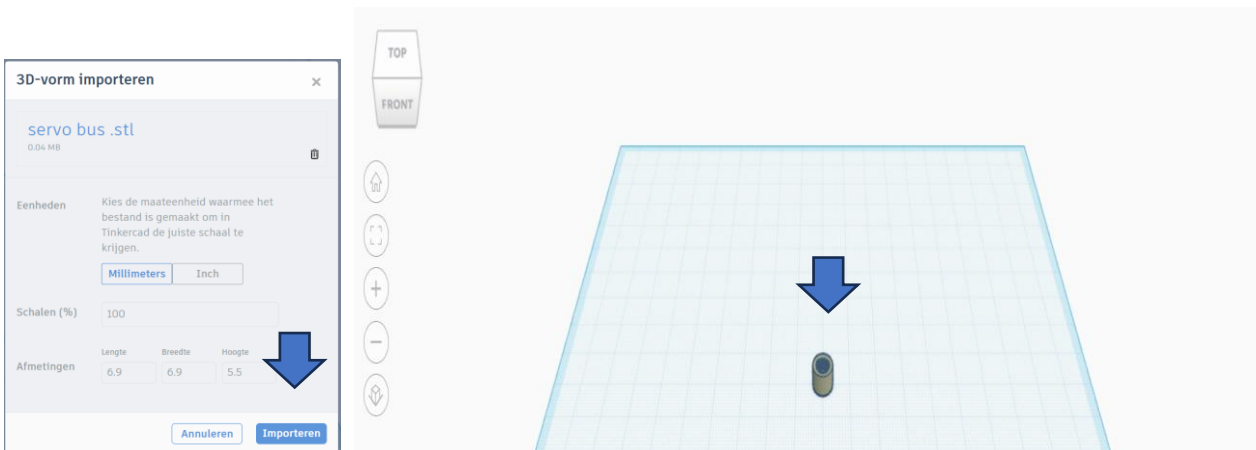
Open Tinkercad. Klik op importeren.



Kies je servo bus stl bestand.

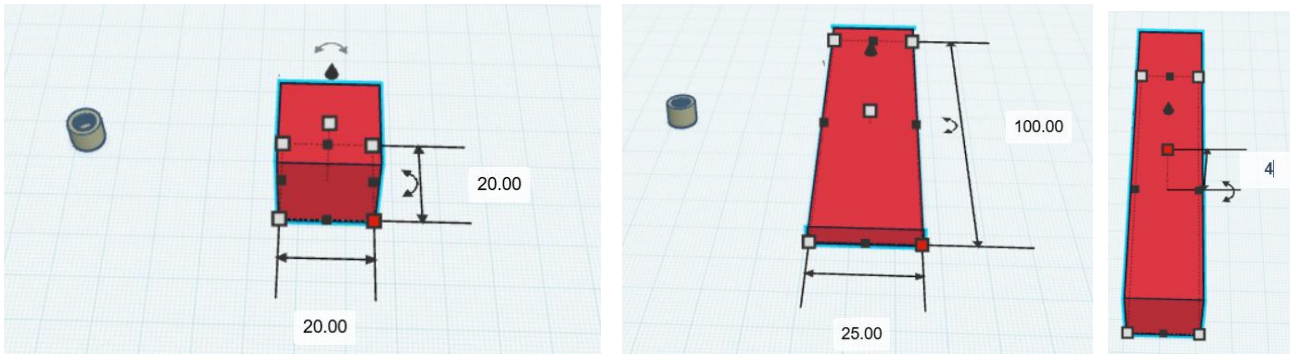


Klik op importeren. De servo bus verschijnt op het werkveld





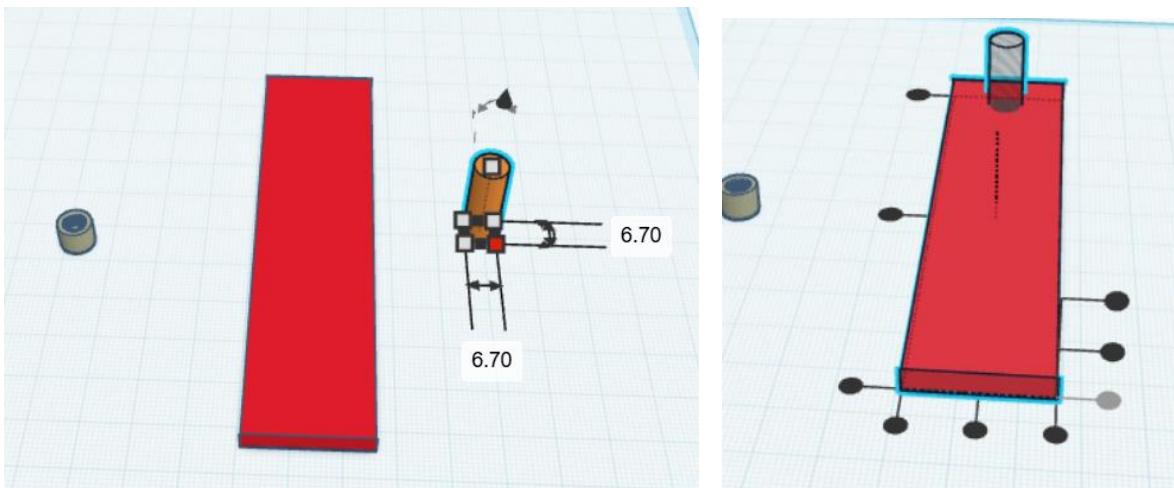
Kies de kubus tool. Kies de maten: 25 x 100 x 4 mm.



Kies de cilinder tool. Kies voor de maten 6,7 x 6,7 mm. Hoogte meer dan 4mm.

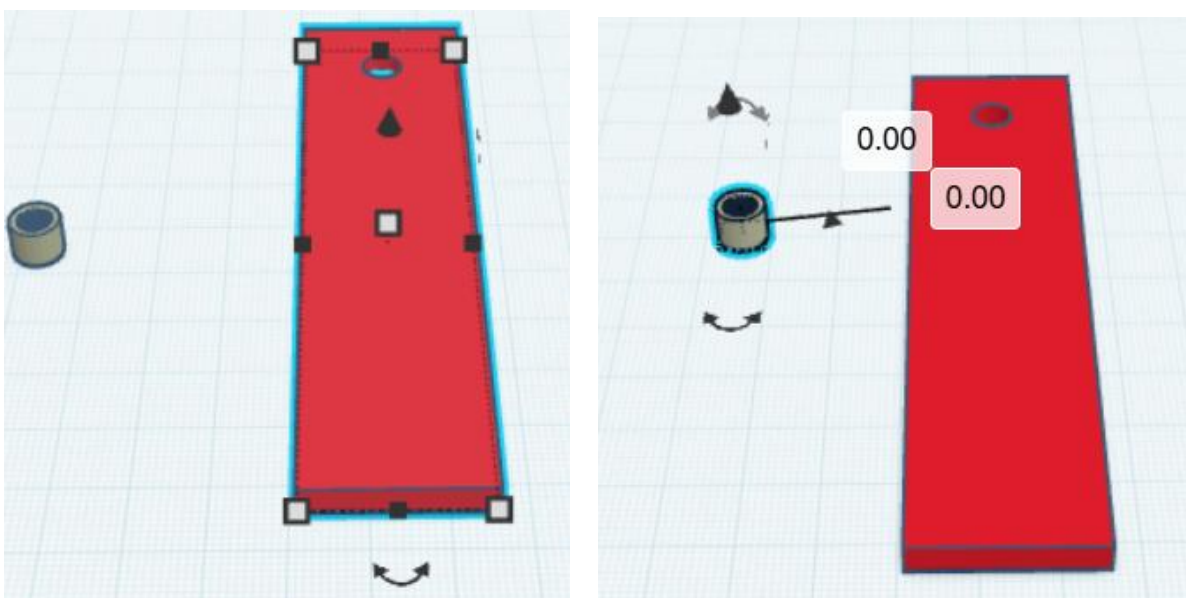
Kies voor de tool: gat.

Schuif de cilinder op ongeveer 2 cm hoogte van de bovenkant en centreer die.



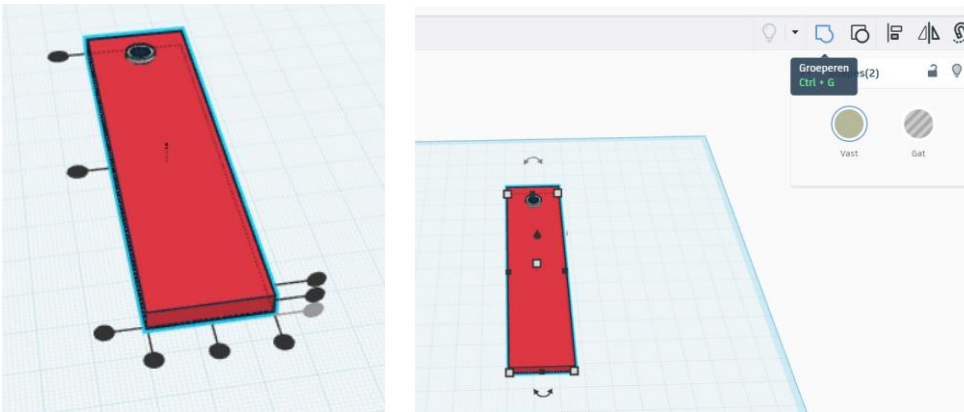
Kies voor de tool: groepeer.

Schuif de servo bus naar het gat. Zorg dat het precies verdeeld is.

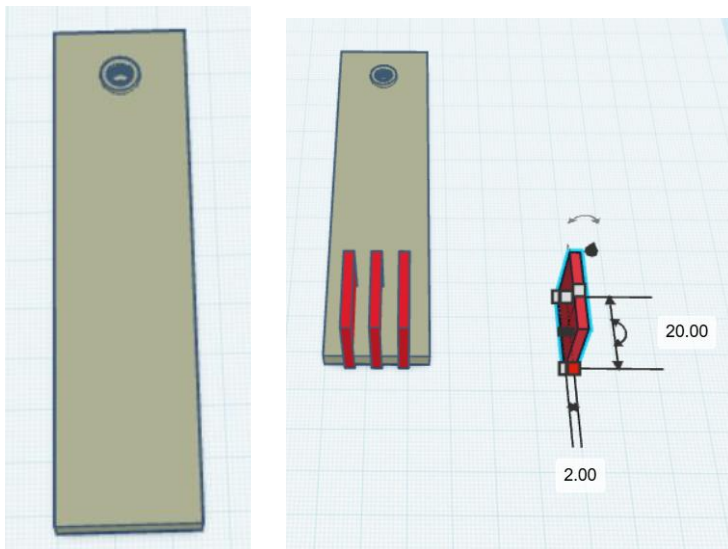




Kies voor de tool: uitlijnen. Daarna: groeperen.

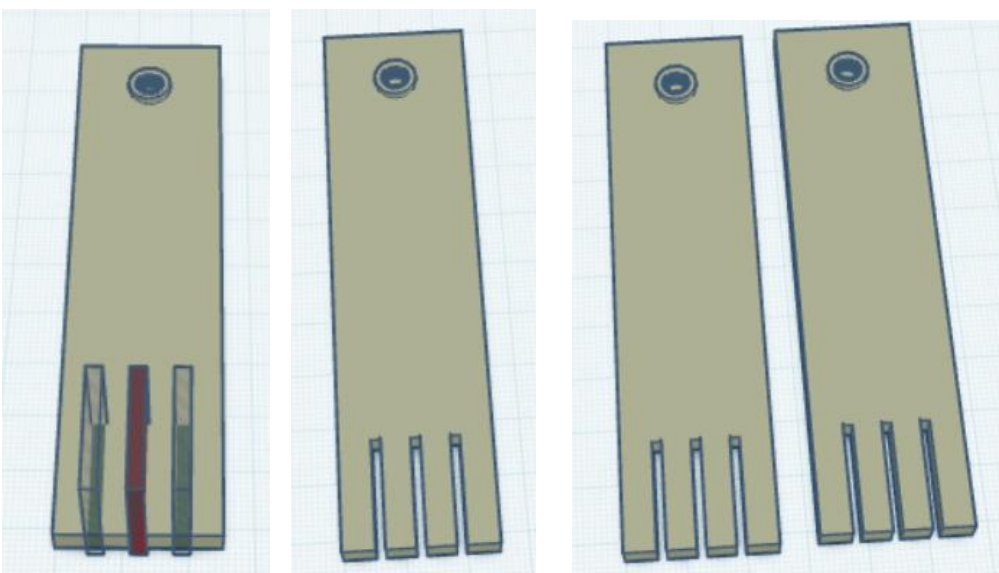


De servo bus zit vast. Maak nu de hand. Kan met de tool: kubus.



Maak een aantal schotjes. Maak er met de tool een gat van en zet die in de hand.
Kies nu voor: groeperen.

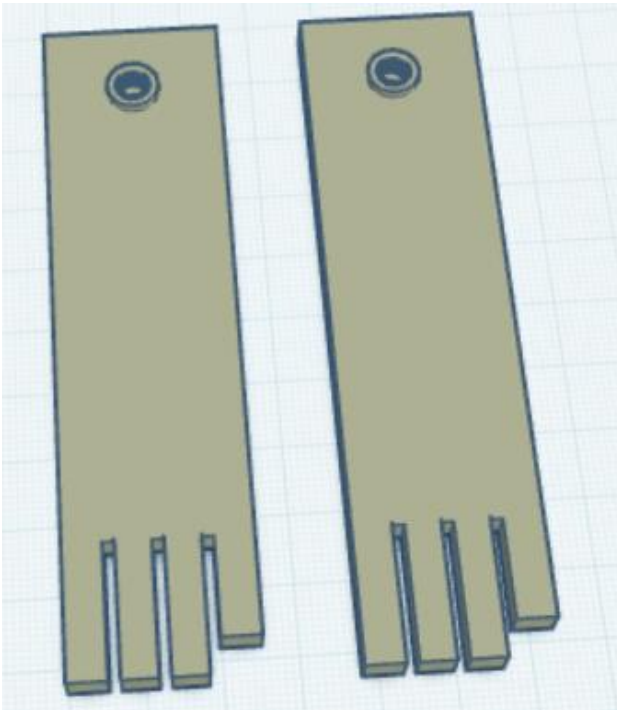
Je hebt nu 1 hand. Met kopiëren kun je de tweede hand maken.





Let op: zijn de vingers verschillend dan moet je met de tweede hand bij het begin beginnen. Deze hand is dan gespiegeld aan hand één.

Dezelfde handen.



Gespiegelde handen.

