



3자유도 그리퍼(로봇손)

주요부품	구동부	Herkulex Servo Motor 3개
	전자부	제어기 1개, 배터리 1개
	기구부	배터리 케이스 1개, 브라켓 3개, 플레이트 9개, 조인트 프레임 3종, 기타 프레임 2종, 리벳 7종, 하네스 2종
특징	<ul style="list-style-type: none"> - PSD 거리 센서를 통해 동적 물체 탐지 - 물체 감지여부에 따라 로봇손이 물체를 잡도록 제어하는 방식을 통해 센서 이해 	
동작설명	<ol style="list-style-type: none"> 1. 로봇손이 오므려진 상태에서 OK 버튼을 누르면 로봇손이 벌려집니다. 2. 벌려진 로봇손 안으로 물체를 넣으면 로봇손이 오므려집니다. 	