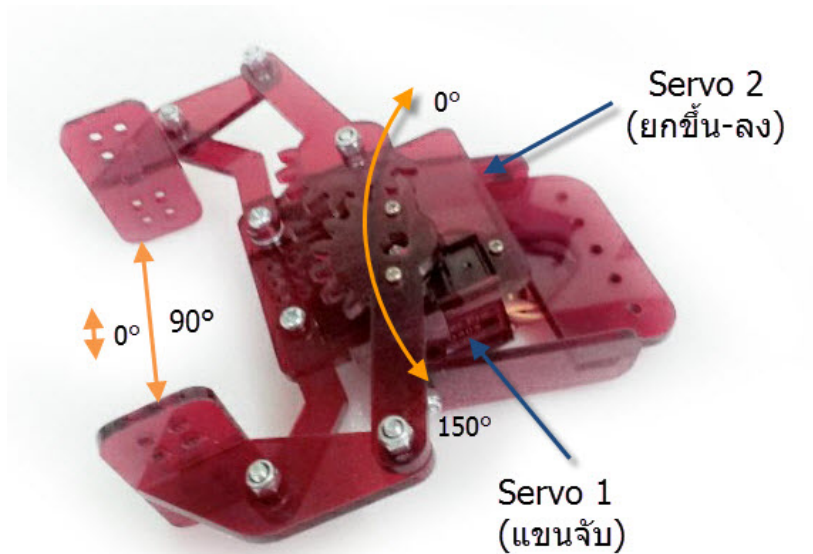


คู่มือการใช้งาน

Ezy-Hand Gripper Servo V.2.1 (Tower Pro Servo)



คุณสมบัติ

- มือจับสามารถอ้าแขนจับได้สูงสุด 85 มม. (ระยะแนะนำ : หนีบสุดที่ 0°และอ้าสุดที่ 70°, ±10°)
- มือจับสามารถยกได้สูงสุด 150° (ระยะแนะนำ : ยกขึ้นสุดที่ 40°และลงสุดที่ 120°, ± 10°)
- ใช้ Tower Pro Servo Motor
- วัสดุทำจากอะคริลิกหนา 3 มม. ตัดด้วยเลเซอร์อย่างดี พร้อมรูสำหรับติดอุปกรณ์เสริมเพิ่ม
- สายไฟ Servo: สายไฟสีน้ำตาล = ไฟลบ(-), สายไฟสีแดง = ไฟบวก(+), สายไฟสีส้ม=สายสัญญาณ(S)

ข้อควรระวัง

- ไม่ควรจ่ายไฟเกินขนาด หรือเขียนโปรแกรมควบคุมเกินองศาที่กำหนด !
- ไม่ควรทำตกจากที่สูง โดนน้ำ หรือเก็บไว้ในที่ชื้นหรืออุณหภูมิสูงเกินไป !

โค้ดตัวอย่างสำหรับทดสอบ Ezy-Hand Gripper Servo V.2.1 (Tower Pro Servo) สำหรับ Arduino

```
/*Ezy-Hand Gripper Servo V.2.1 (EMAX Servo)Test Code for Arduino
Update Date : 7 July 2013
by www.EzyBot.com */

#include <Servo.h>

Servo myservo1; // create servo object to control a servo
Servo myservo2; // create servo object to control a servo

void setup()
{
  myservo1.attach(8); // attaches the servo on pin 8 to the servo object
  myservo2.attach(9); // attaches the servo on pin 9 to the servo object
}

void loop()
{
  //myservo1: close(0) and open(70)
  //myservo2: down(120) and up(40), middle(80)

  myservo1.write(70); // arm open
  myservo2.write(80); // move to middle position
  delay(1000); // delay 1 sec
  myservo2.write(120); // move arm down
  delay(1000); // delay 1 sec
  myservo1.write(0); // arm close
  delay(1000); // delay 1 sec
  myservo2.write(40); // move arm up
  delay(1000); // delay 1 sec
}
```

*****หมายเหตุ***** ข้อมูลเพิ่มเติมที่ www.EzyBot.com