

Başlarken

REACHBOTICS · EYLÜL 2026 · REACHBOTICS.COM

Taslak içerik: ölçü ve ayarlar kol üzerinde doğrulandıkça güncellenecektir.

Sistem üç katmandan oluşur: **mekanik** (sikloidal redüktör ve kol parçaları), **elektronik** (Arduino Mega üzerine takılan kontrol kartı) ve **yazılım** (bilgisayarda çalışan kinematik ve hareket kontrolü). Başlangıç paketi hedefinize göre değişir:

REDÜKTÖRÜ BASMAK

[Sikloidal Redüktör 33:1 · Dosyalar](#)

ÖLÇÜ DEĞİŞTİRMEK

Aynı üründe **STL + STEP** seçeneği

ROBOT KOLU KURMAK

[RB-6 Robot Kol · Tam STL](#) (fiyat yakında) + 6 redüktör

Gereken aletler

- Masaüstü FDM yazıcı; PETG (diskler) ve PLA (diğer parçalar) filament
- Metrik alyan anahtar takımı (M3 için 2.5 mm)
- Rulman yerleştirmek için mengene veya düz bir blok
- Elektronik montaj için havya, multimetre ve 24 V güç kaynağı