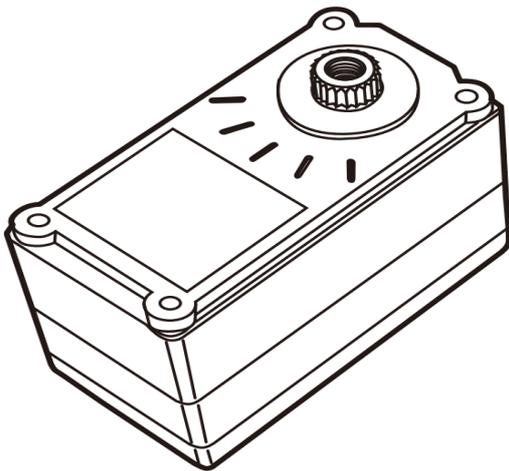


## **Recherche de servomoteurs compatibles avec le robot Kondo**

### **Servomoteurs actuellement utilisés dans le robot :**

Le servomoteur utilisé dans le robot Kondo est le KRS-2552RHV disponible sur Ebay <https://www.ebay.com/itm/185187194852> et d'après la documentation ses caractéristiques sont les suivantes :



Taille : longueur 41mm x largeur 21mm x hauteur 30.5mm

Tension de fonctionnement : 9 ~ 12V

Poids : 47.7g / 41.5g / 35.5g

Angle de fonctionnement maximum est de 270°(±135°)

Courant maximum : 1.3A (@11.1V)

Matériau de l'engrenage : Métal + (Nylon:2542) )

Normes de communication : ICS3.5(Serial/PWM)

Cartes de contrôle : RCB-4HV、KCB-5、RCB-3HV

Couple : 14.0kg · cm

Vitesse : 0.14sec/60°

Le contrôle de ce servomoteur est fait par la carte RCB-4HV .Le RCB-4HV est équipé de bornes pour contrôler les dispositifs ICS tels que deux servos, et fournit 10 bornes pour les capteurs analogiques et 10 bornes d'E/S numériques.

### **Les Servomoteurs compatibles avec le robot Kondo**

Le KRS-2572HV haute puissance a la *même taille* de boîtier que le servo standard KRS-2552RHV, il peut donc être facilement renforcé et remplacé sans modification. Un nouveau moteur sans noyau est utilisé pour produire un couple maximal de 25,0 kgf · cm tout en étant compact. Les engrenages ont également été remplacés par des engrenages spéciaux en aluminium pour les rendre encore plus durables qu'auparavant.



KRS-2572HV ICS

-Couple maximum: 25.0kgf · cm

-Vitesse maximale: 0.13s / 60 °

- Dimensions: 41x21x30.5mm

(à l'exclusion des saillies, identiques à KRS-2552RHV)

- Poids: 47.7g

- Angle de fonctionnement maximal: 270 ° -

- Type d'engrenage: Engrenage métallique sur tous les étages

- Matériau du boîtier: résine remplie de verre
- Rapport d'engrenage: 309.11: 1
- Tension d'alimentation: spécification HT (9V ~ 12V)
  
- Norme de communication: ICS3.5 (série / PWM sélectionnable)

Câble détachable : Le câble est détachable et peut être remplacé par un câble de n'importe quelle longueur. Étant donné que deux connecteurs sont montés, il est possible de connecter en série des servos en attribuant un ID arbitraire aux servomoteurs en forme de chapelet.

ICS3.6 est compatible avec ICS3.5/ICS3.0, vous pouvez donc l'utiliser tel quel ou combiner des servomoteurs pour communiquer sans aucun problème.

Cependant, la prudence n'est requise pour certaines combinaisons que lorsqu'elles sont utilisées avec RCB-3. Il n'y a aucun problème avec RCB-4 et d'autres cartes de micro-ordinateurs.

Contrôle à partir de la carte de contrôle RCB-4HV : Vous pouvez facilement contrôler le servo en combinant le RCB-4HV et le logiciel de création de mouvement HeartToHeart4. Le RCB-4HV est équipé de bornes pour contrôler les dispositifs ICS tels que deux servos, et fournit 10 bornes pour les capteurs analogiques et 10 bornes d'E/S numériques.

HeartToHeart4 peut créer du mouvement en organisant des commandes (panneaux) avec diverses fonctions. Il est possible de créer des mouvements simples tels que des « salutations » et des mouvements complexes tels que des ramifications par des boutons de capteurs et de contrôleurs sans fil.

Le servomoteur KRS-2572HV est disponible sur [KRS-2572R2HV ICS | Kondo Science \(kondo-robot.com\)](https://kondo-robot.com/krs-2572r2hv-ics)