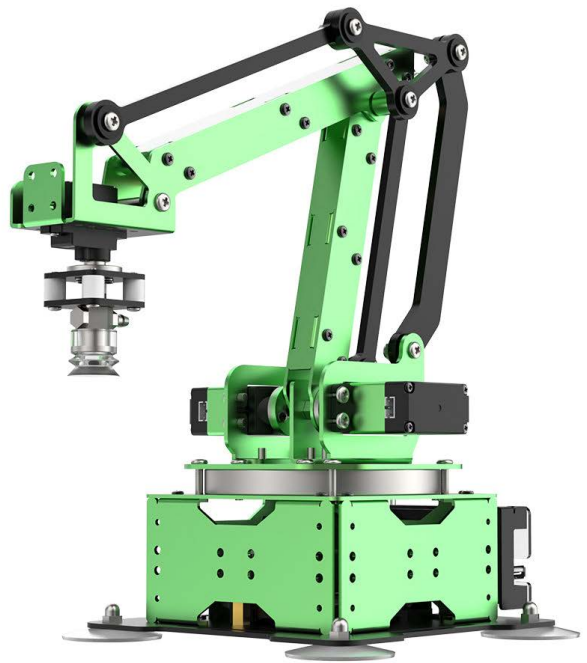


# Hiwonder

## MaxArm Starter

Braccio robotico con microcontrollore ESP32, programmabile con Arduino e Python



### Specifiche tecniche

|                               |   |
|-------------------------------|---|
| <b>Modello</b>                | MaxArm Starter                          |
| <b>Codice prodotto</b>        | MAXARM-STARTER                          |
| <b>Assi</b>                   | 4                                       |
| <b>Dimensioni</b>             | 15,8x16x26 cm                           |
| <b>Materiali del prodotto</b> | Alluminio, vetroresina                  |
| <b>Peso del prodotto</b>      | 1,3 kg                                  |
| <b>Alimentazione</b>          | Adattatore 12V 5A DC                    |
| <b>Metodo di controllo</b>    | controller ESP32 open source            |
| <b>Software</b>               | Software PC, iOS/ Android APP           |
| <b>Metodo di connessione</b>  | USB/Wi-Fi/Ethernet                      |
| <b>Servo</b>                  | Servo bus HTS-35H e micro servo LFD-01M |
| <b>Metodo di controllo</b>    | PC/Smartphone/controller wireless/mouse |
| <b>Dimensioni confezione</b>  | 29,8x21x17,5 cm                         |
| <b>Peso della confezione</b>  | Circa 2 kg                              |

### Contenuto della confezione

|  |                                 |
|--|---------------------------------|
|  | 1 Braccio robotico (assemblato) |
|  | 1 Adattatore 12V 5A             |
|  | 1 Cavo USB                      |
|  | 3 Blocchi                       |
|  | 4 Ventose                       |
|  | 1 Cacciavite                    |

Hiwonder

Hiwonder® è un marchio registrato.  
Tutti i diritti riservati. Le caratteristiche possono cambiare senza preavviso.  
Tutti i marchi sono registrati dai legittimi proprietari.  
Per qualsiasi informazione visita il nostro sito web [hiwonder.it](http://hiwonder.it)  
REV1-290623