3D 打印 · 开源项目 · 中文翻译版

Compact Robot Arm（Arduino 桌面机械臂）

Compact Robot Arm (Arduino) - 3D Printed（英文原版随附）

原作者	Build Some Stuff（Printables @Build Some Stuff）
原始页面	https://www.printables.com/model/818975-compact-robot-arm-arduino-3d-printed
来源平台	Printables —— 开源 3D 打印模型社区（开源网站下载）
发布时间	2024-03-25
热度	点赞 1246 · 下载 15649 · 文件 26 个
许可协议	CC BY 4.0
文件构成	本文档（中文说明）+ 英文原版 PDF + 模型包（官网 3d-print 页可下载）

鸣谢原作者（Attribution）

本文件来源于开源 3D 打印社区 Printables（开源网站），原作者为 Build Some Stuff。感谢原作者将设计与资料无偿公开分享。

中文版由 OpenHW Lab 翻译整理，版权归原作者所有；转载或使用请保留原作者署名并遵守 CC BY 4.0。

1 项目简介

26 个零件的舵机机械臂，Arduino 控制，作者拍了一整套装配教学视频。

这是「Build Some Stuff」频道的紧凑型桌面机械臂，由 Kelton 设计，全部用舵机驱动，Arduino 就能控制。

零件清单在他的装配视频简介里；压包里附了 `compact_robot_arm_code.ino`，烧进 Arduino 就能用示例动作。

结构紧凑、打印量不大（26 个零件压缩后只有 1.4 MB），非常适合第一次做机械臂的人：先照着装配视频装一遍，再改代码加动作。

要点：

- 26 个 STL + Arduino 代码（.ino）
- 全程舵机驱动，成本低
- 有装配教学与演示视频
- 结构紧凑，桌面可用

2 模型文件清单

完整模型包已镜像到官网（www.openhwlab.com/3d-print），可直接下载。

(根目录)	25 个文件
f2c.stl、b1.stl、mb4.stl、f2.stl、mb3.stl、m2.stl、mb1r.stl、pot_fa.stl、ns1.stl、ns2.stl、g2.stl、g1.stl、pot_ma_2.stl、pot_rb.stl、b2.stl、g3.stl、f1.stl、g4.stl、pot_b.stl、m1.stl、s1.stl、s2.stl、mb1.stl、pot_g.stl、mb2.stl	

extra	1 个文件
compact_robot_arm_code.ino	

3 许可与免责

许可协议：CC BY 4.0

https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/

本文档为中文说明（含摘要与要点翻译），原始英文文档由原发布者在 Printables 上生成，已随本页提供。如翻译与英文原文有出入，以英文原文为准。模型的使用、打印与再分发请遵守原作者许可。

感谢开源社区：本页内容来自 Printables 开源社区，由 OpenHW Lab 翻译与镜像，仅供学习交流使用。原站无法访问时可直接在本站下载全部资料。