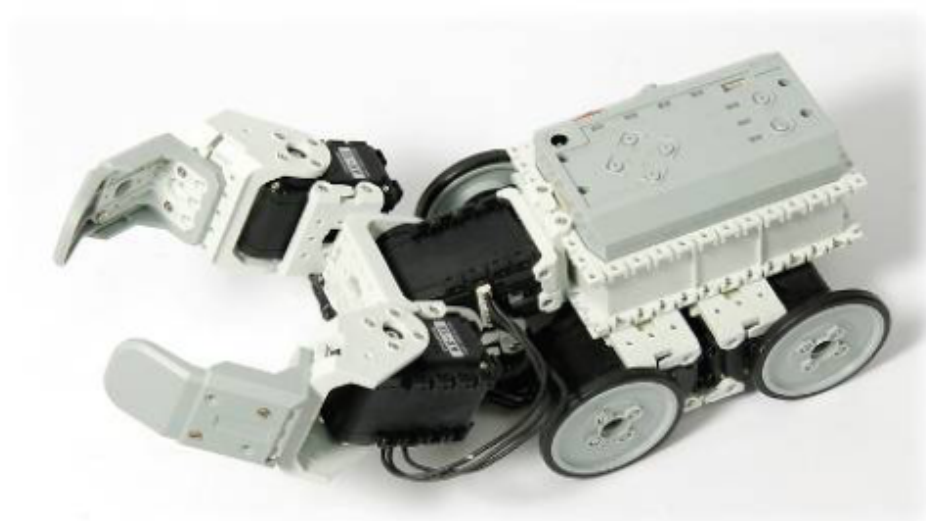


Pracovní listy pro sestavení robota

Čtyř-kolový vozík s manipulačním ramenem



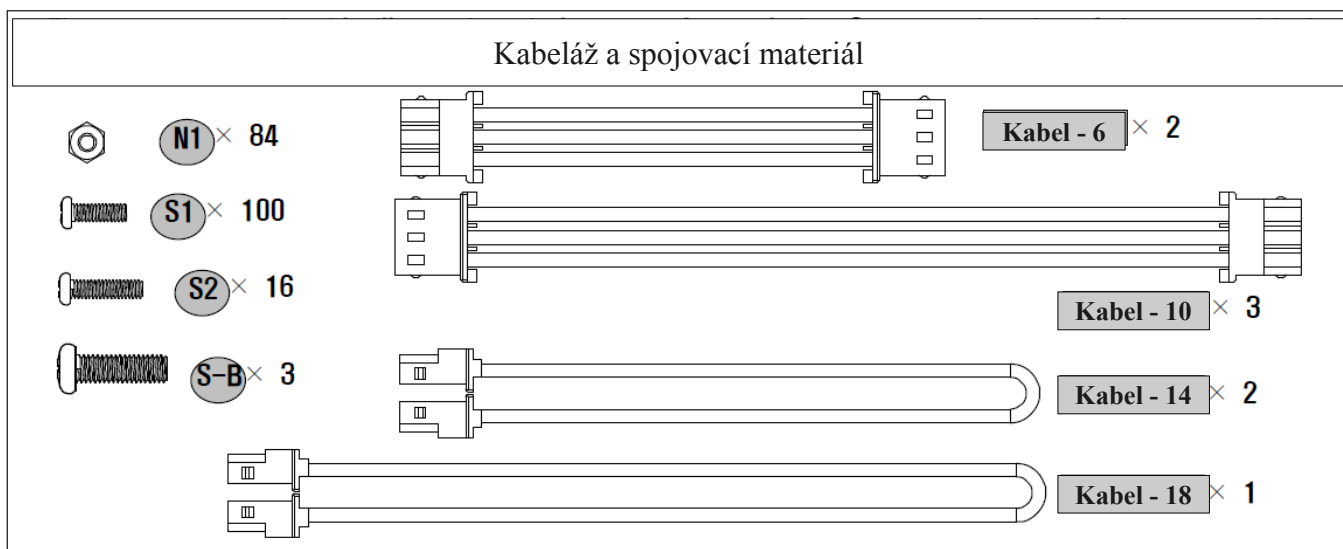
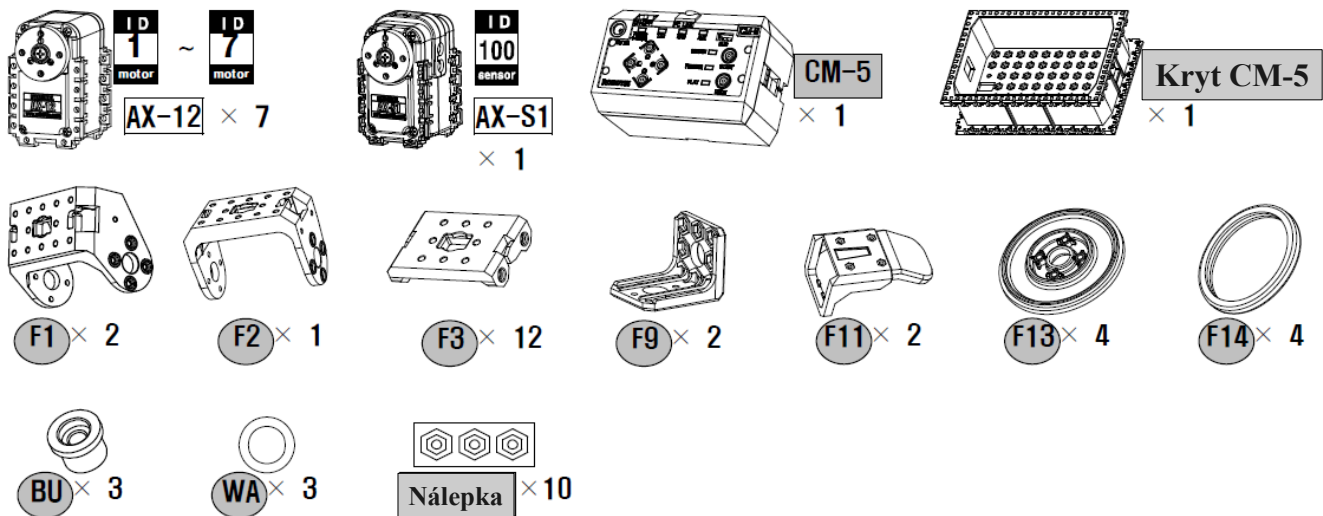
Pozor!

Konstrukce tohoto robota je odlišná od konstrukce robota – Čtyř-kolové vozítko. I když jsou zde použity také čtyři pohonné jednotky pro pojezdový podsystém, orientace dvou pohonu je odlišná.

Poznámka

Tento typ konstrukce umožňuje přemísťovat pouze lehčí objekty. Např. Plastové kelímky, menší papírové krabičky, apod.

Seznam potřebných dílů:



Postup sestavení robota:

Krok 1 – Připojení senzoru

S1 : 4 ks
F3 : 2 ks
N1 : 4 ks
S1 : 8 ks

ID 5 motor
ID 100 sensor

Vložte matice **N1** : 8 ks

ID 5 motor
ID 100 sensor

Krok 2 – Základ manip. ramene

Sestaveno v kroku č.1

F2
WA
BU
F3 : 2 ks
S-B
S1 : 8 ks

ID 5 motor
ID 100 sensor

Dodržte pozici !!!

Krok 3 – Dokončení manip. ramene

Sestaveno v kroku č.2

Vložte matice

ID 6 motor

N1 : 4 ks

Ověřte připojení

Vložte matice

ID 7 motor

N1 : 4 ks

Ověřte připojení

S1 : 16 ks

WA : 2 ks

BU : 2 ks

S-B : 2 ks

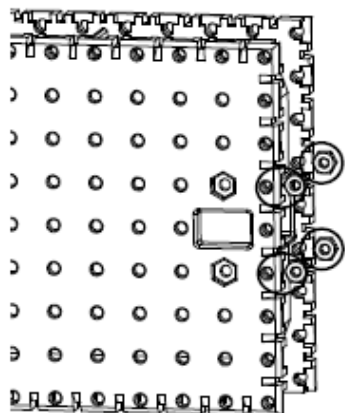
F1 F9 S1 : 8 ks

N1 : 8 ks

Sestavte 2x, tak jak je uvedeno na obrázku

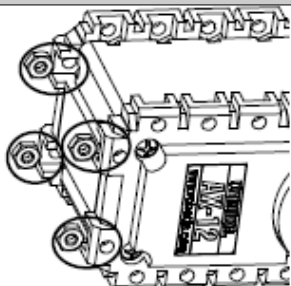
Krok 4 – Nosný skelet konstrukce robota

Vložte matice

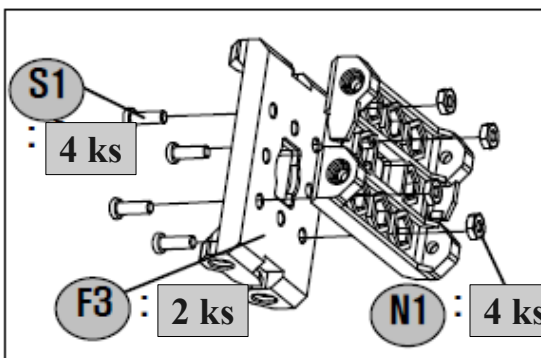
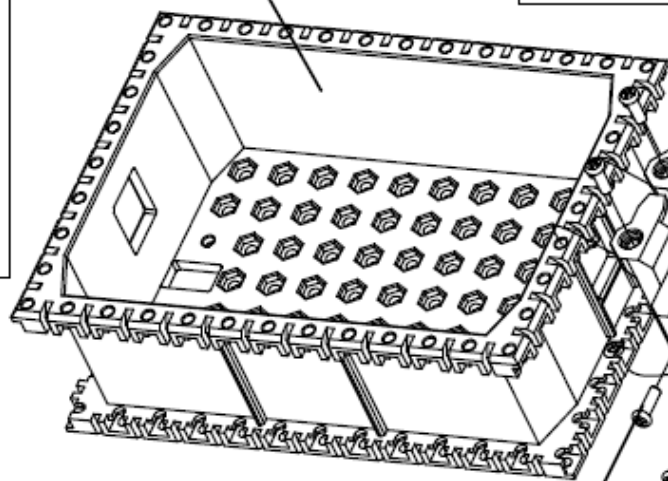


N1 : 4 ks

Vložte matice
N1 : 4 ks



Kryt pro CM-5



S1 : 8 ks

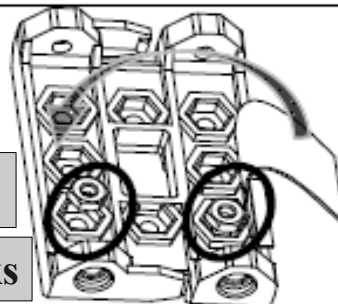
Sestaveno v
kroku č.3

Krok 5 – Pohony na pravé straně

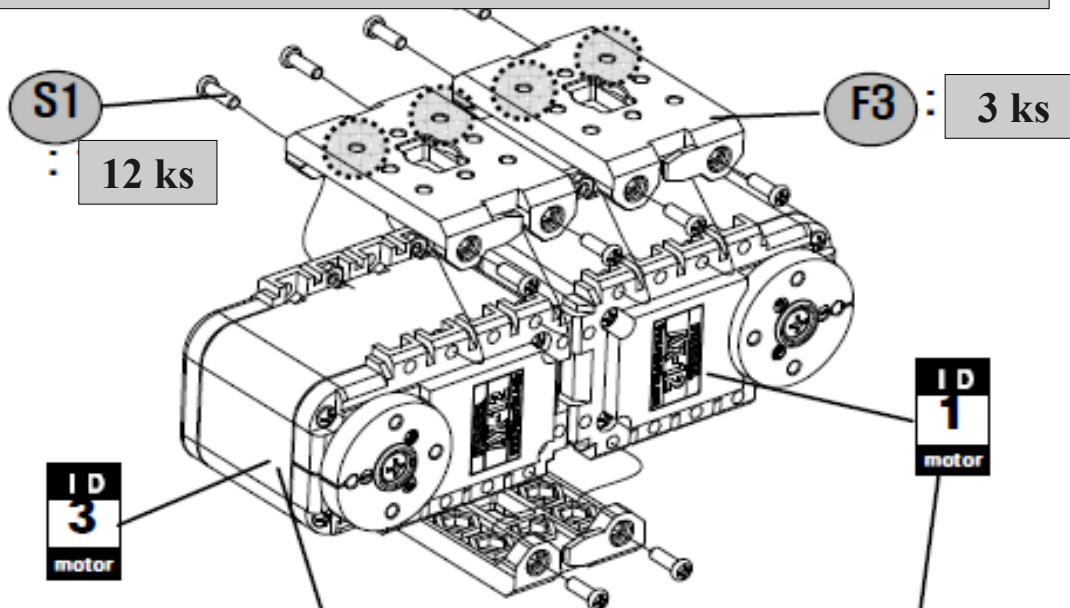
Vložte matice N1 do vyznačených otvorů a pak je přelepte lepicí páskou.

Tuto operaci proved'te 2x

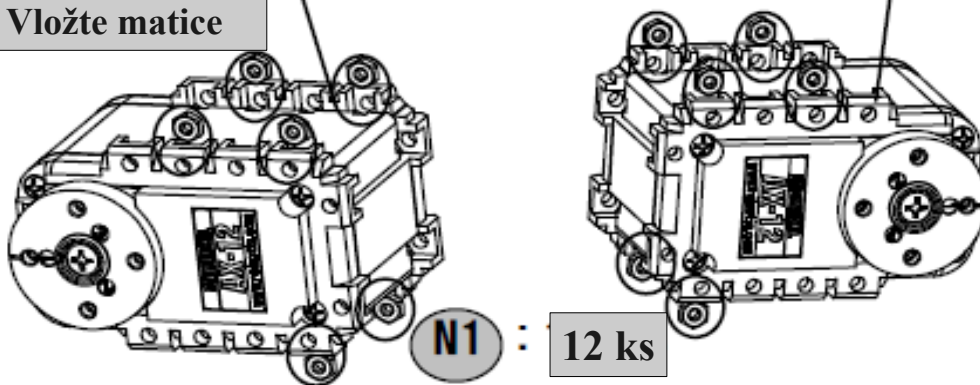
Nálepka
N1 : 2 ks



Dbejte na dodržení jednotlivých pozic, jak je níže zobrazeno.



Vložte matice



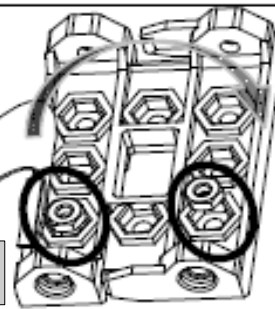
Krok 6 – Pohony na levé straně

Vložte matice N1 do vyznačených otvorů a pak je přelepte lepicí páskou.

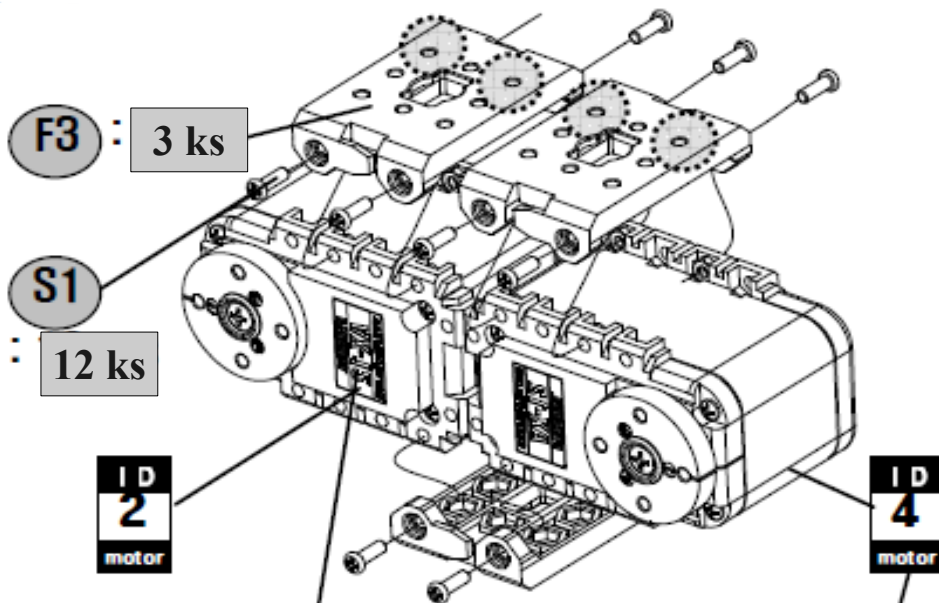
Tuto operaci proved'te 2x

Nálepka

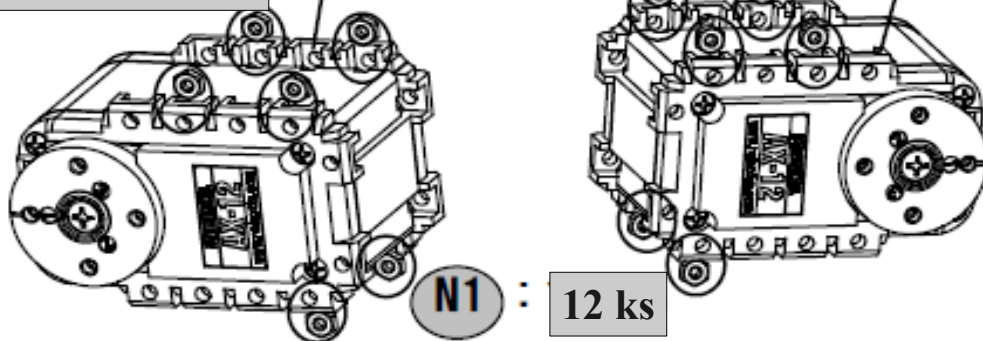
N1 : 2 ks



Dbejte na dodržení jednotlivých pozic, jak je níže zobrazeno.

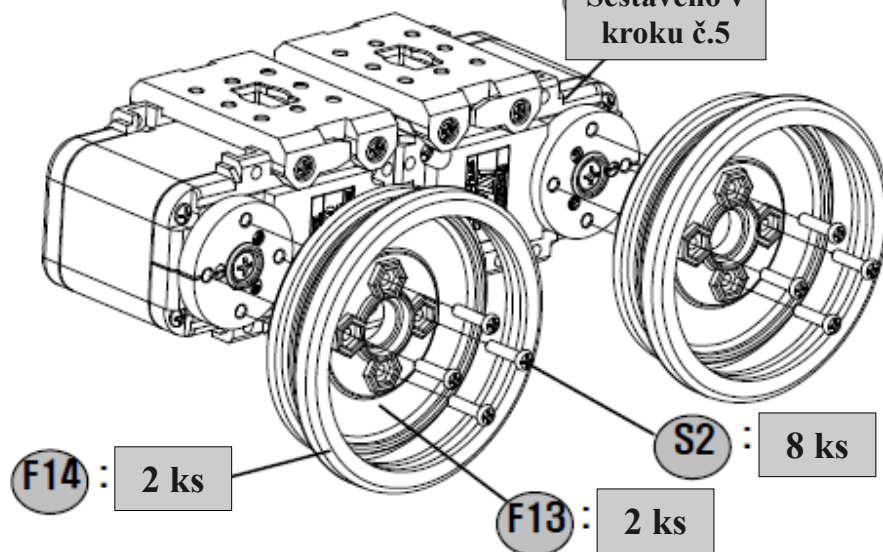


Vložte matice



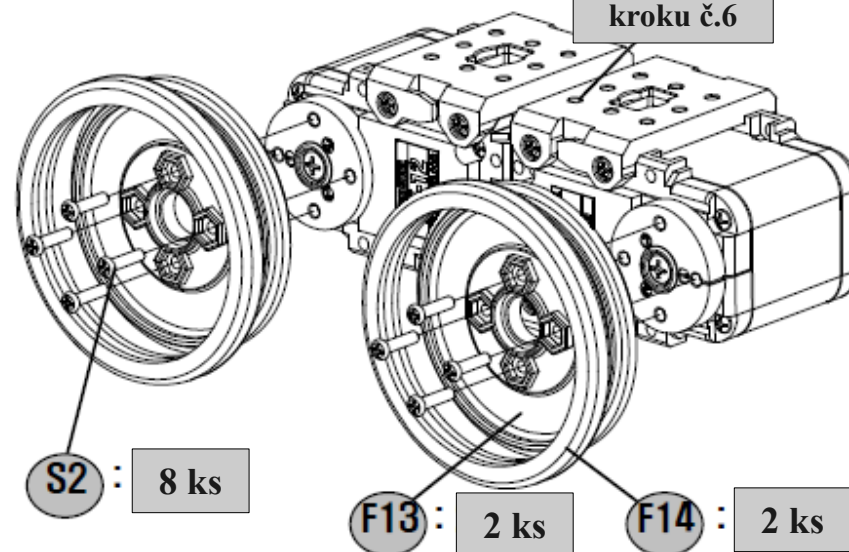
Krok 7 – Kola na pravé straně

Sestaveno v kroku č.5

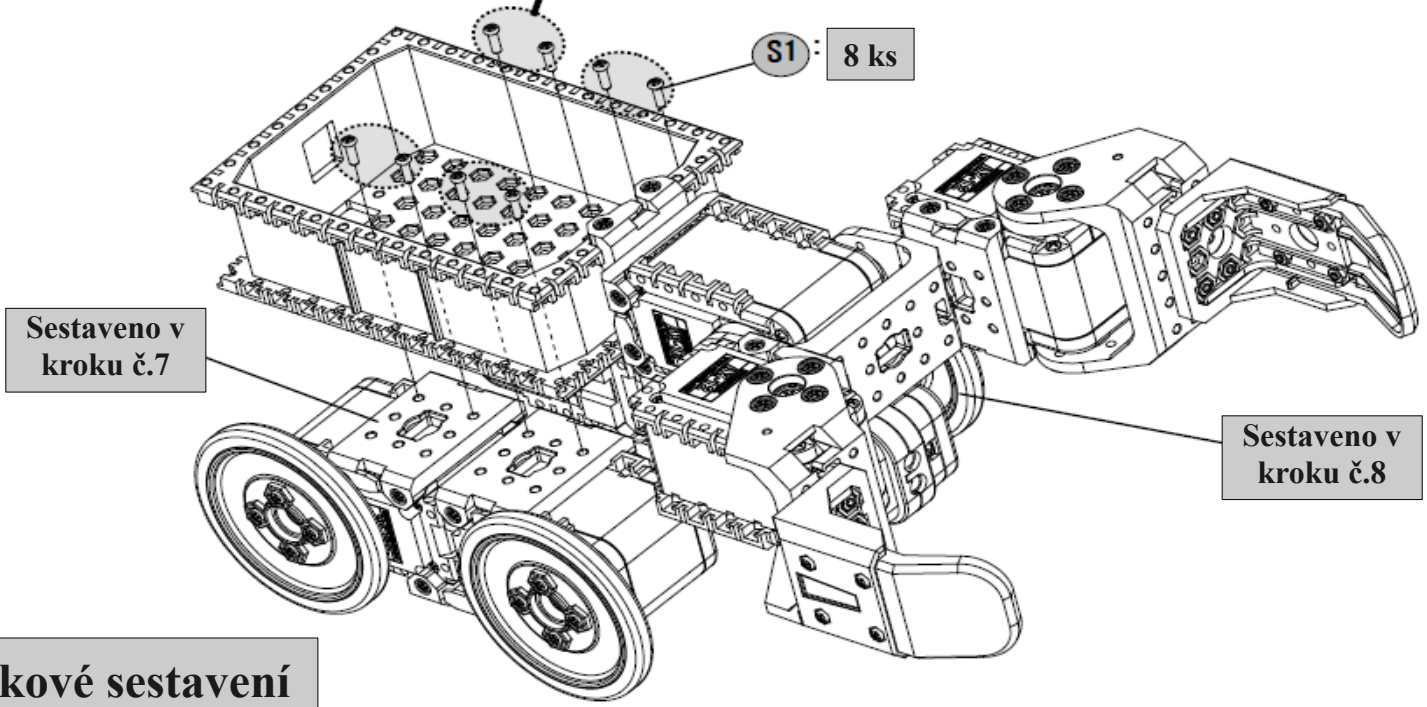
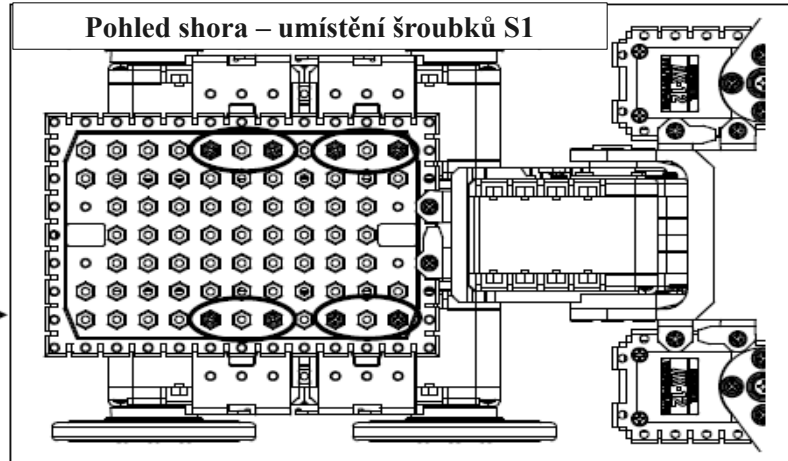
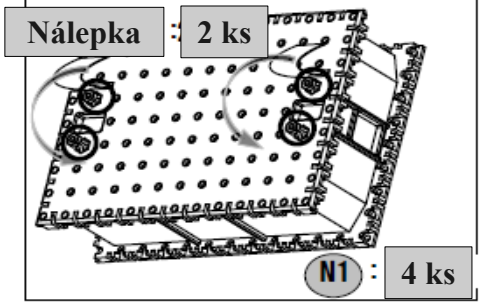


Krok 8 – Kola na levé straně

Sestaveno v kroku č.6

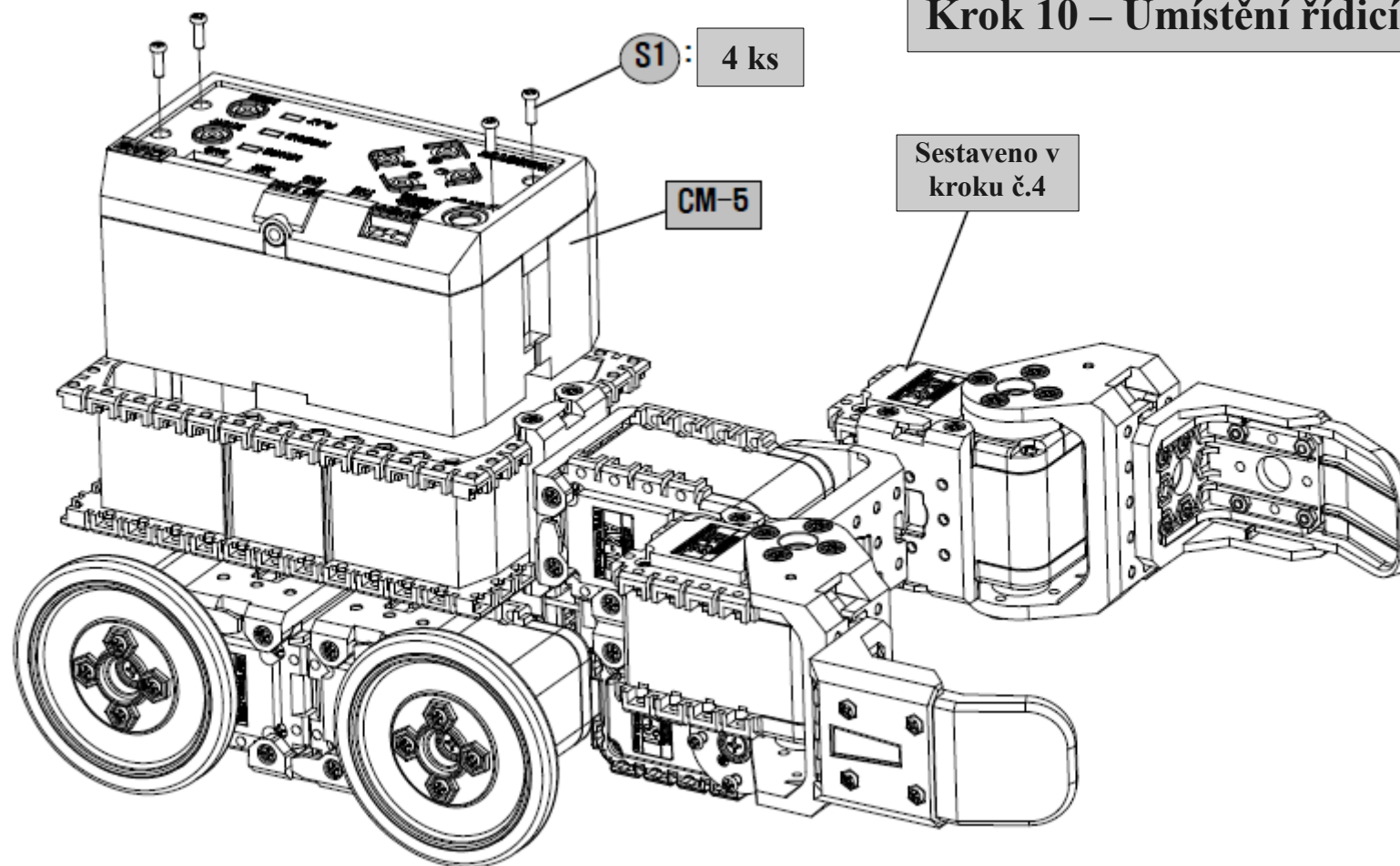


Vložte matice N1 do vyznačených otvorů a pak je přelepte lepicí páskou.



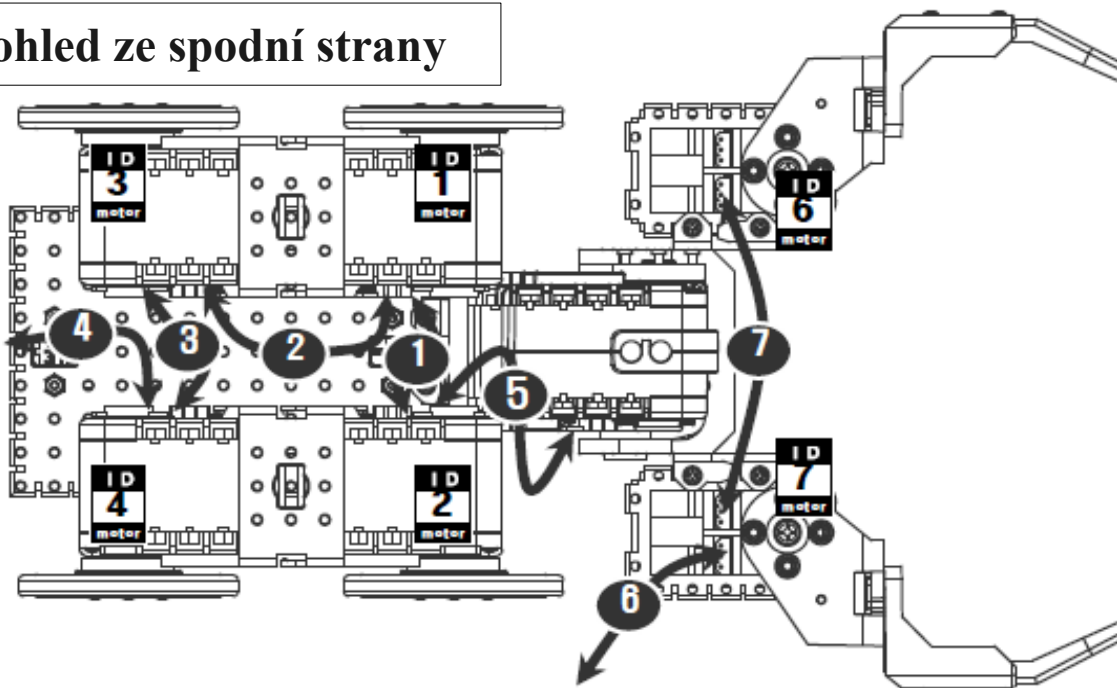
Krok 9 – Celkové sestavení

Krok 10 – Umístění řídicí jednotky



Krok 11 – Propojení pohonů I. část

Pohled ze spodní strany

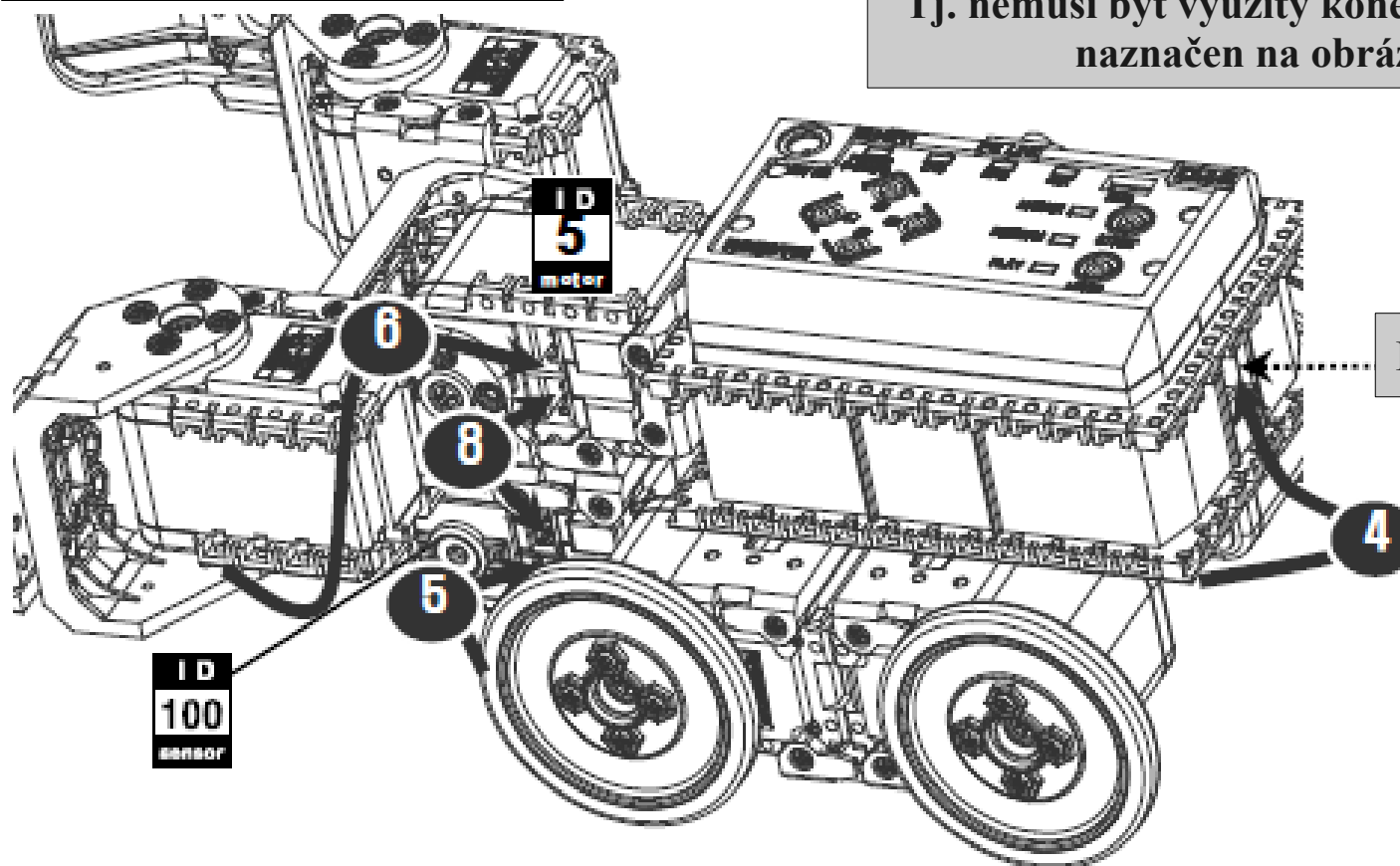


Tabulka jednotlivých propojení

| | | | |
|---------------|-------|------------------|------------|
| ID 1 motor | ← 1 → | ID 2 motor | Kabel - 6 |
| ID 1 motor | ← 2 → | ID 3 motor | Kabel - 10 |
| ID 3 motor | ← 3 → | ID 4 motor | Kabel - 10 |
| ID 4 motor | ← 4 → | CM-5 | Kabel - 18 |
| ID 2 motor | ← 5 → | ID 100 sensor | Kabel - 14 |
| ID 5 motor | ← 6 → | ID 7 motor | Kabel - 14 |
| ID 6 motor | ← 7 → | ID 7 motor | Kabel - 10 |
| ID 5 motor | ← 8 → | ID 100 sensor | Kabel - 6 |

Krok 12 – Propojení pohonů II. část

Pohled z levé strany



Tento konektor může být propojen s řídicí jednotkou i shora.
Tj. nemusí být využitý konektor, který je naznačen na obrázku.

Krok 13 – Závěrečná kontrola rozmístění ID jednotlivých pohonů

