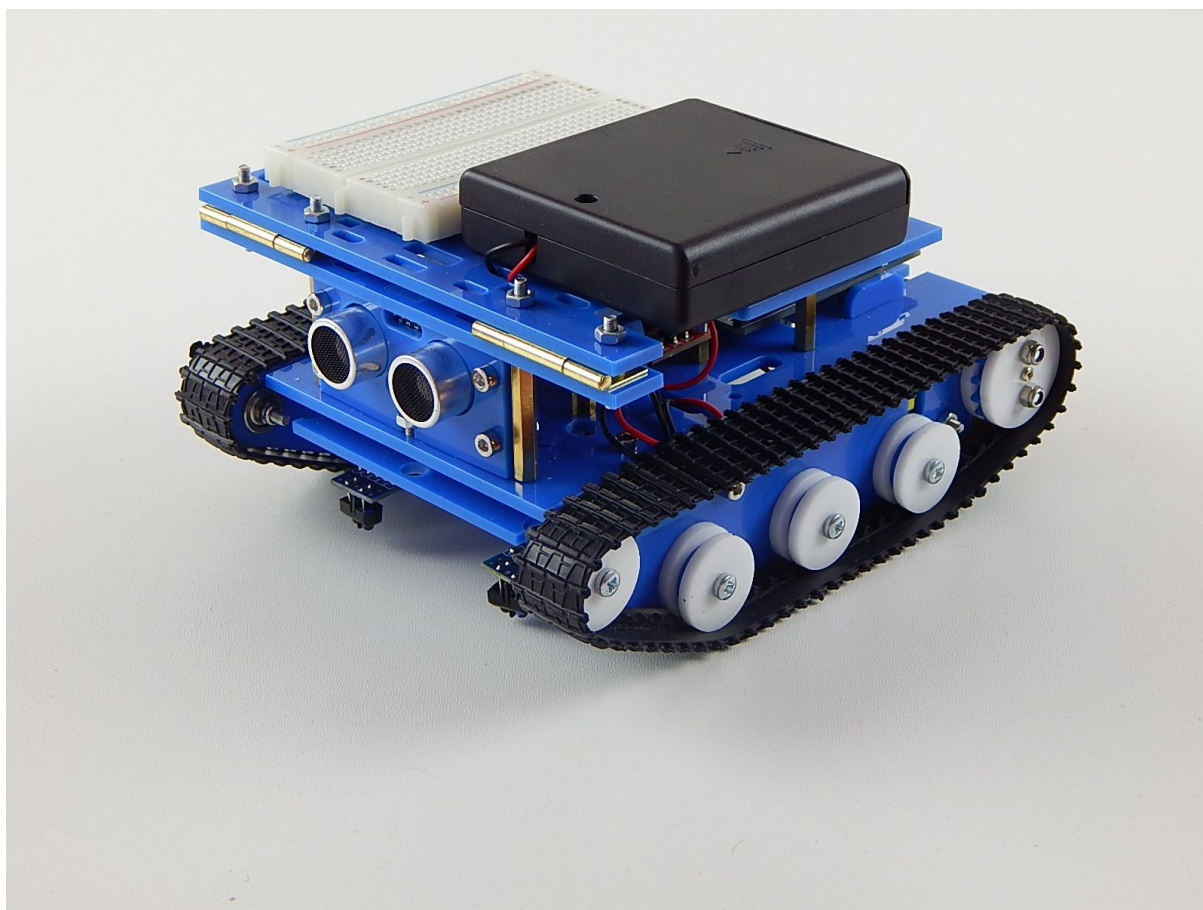
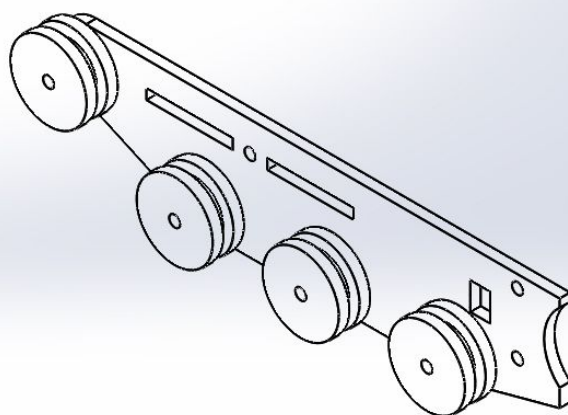
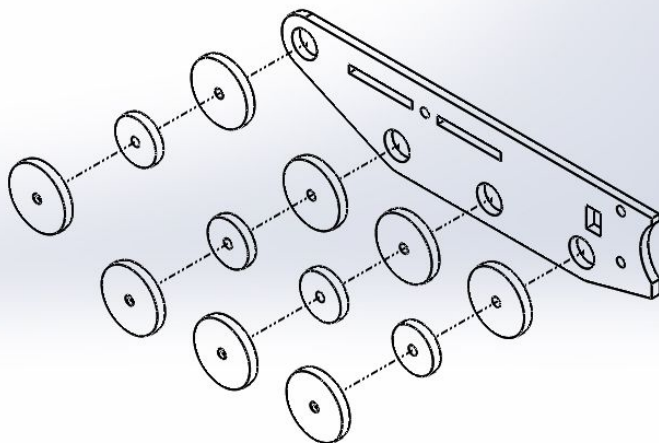


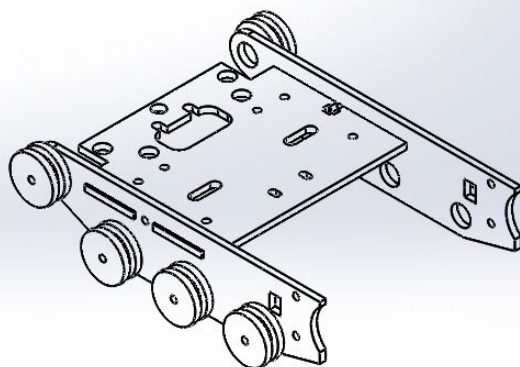
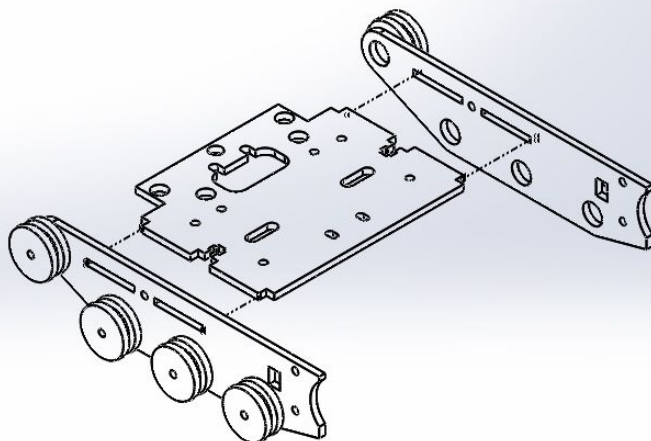
Инструкция по сборке RoboTank



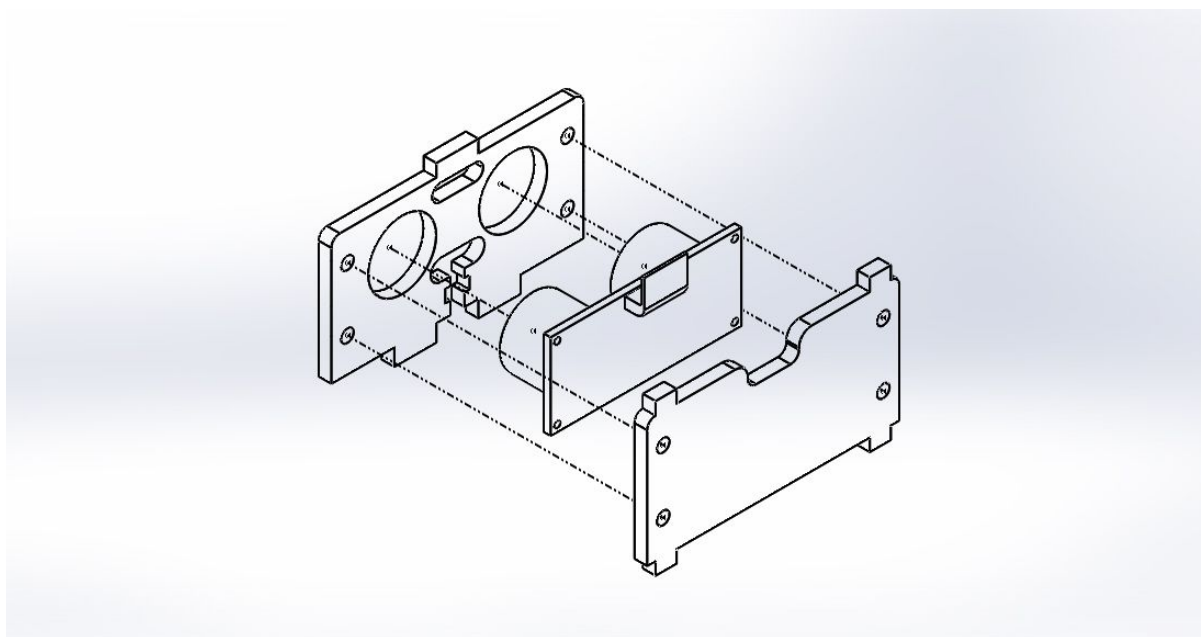
Сборка левого и правого основания для гусеничной ленты, крепятся с внешней стороны М3 болтами с внутренней подшипник и контргайка.



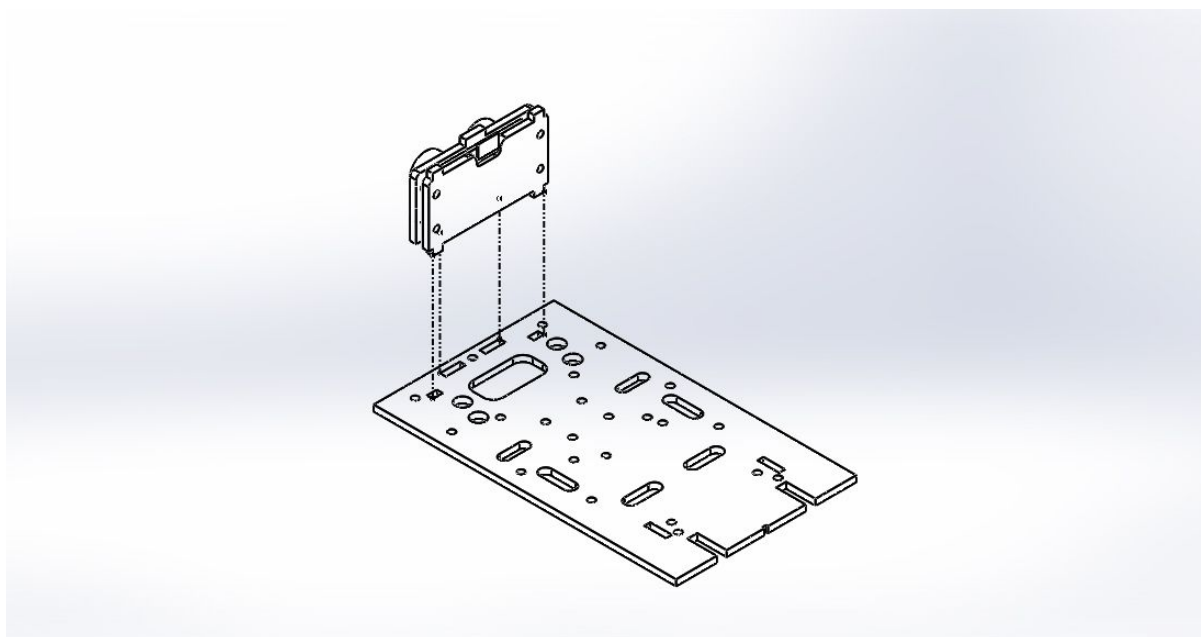
Собранные основы соединяются с маленькой платформой, фиксируются М3 болтами.



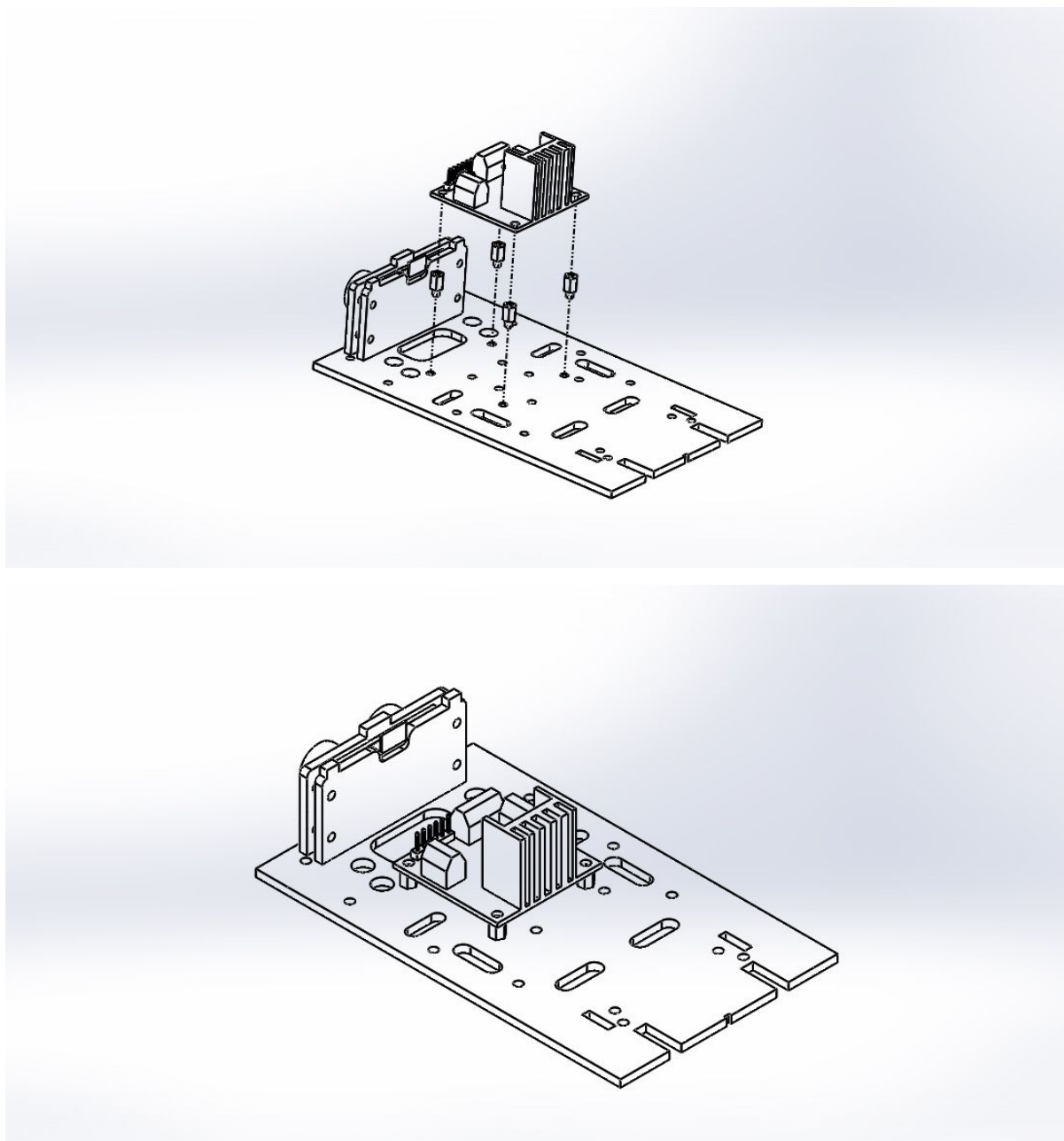
Сборка крепления для датчика дальности.



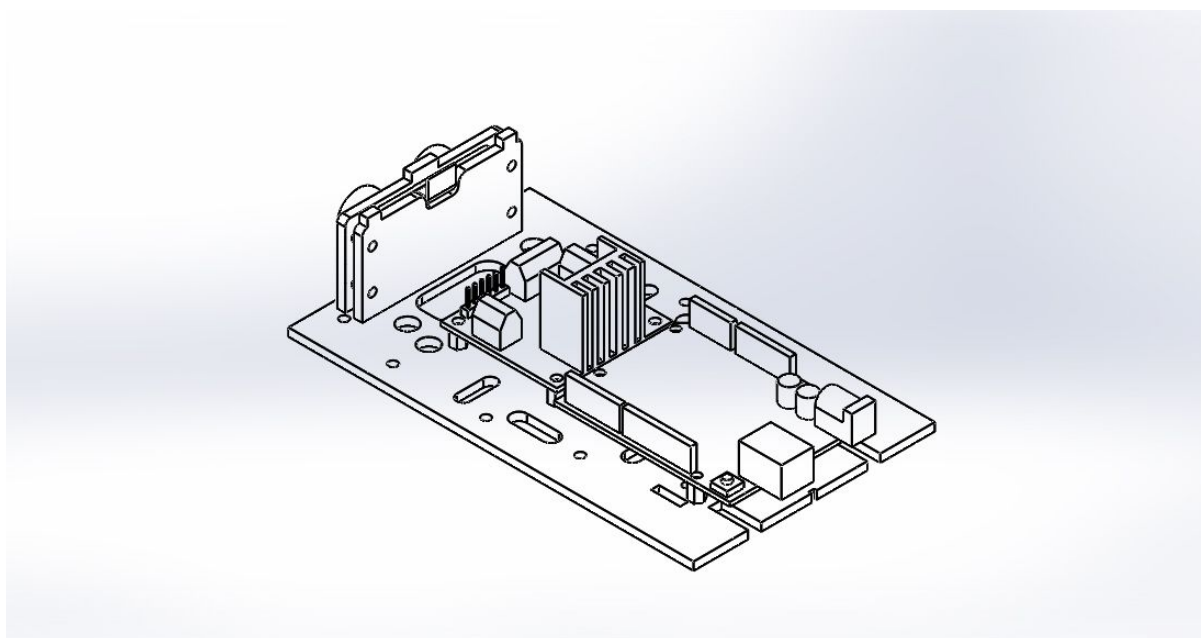
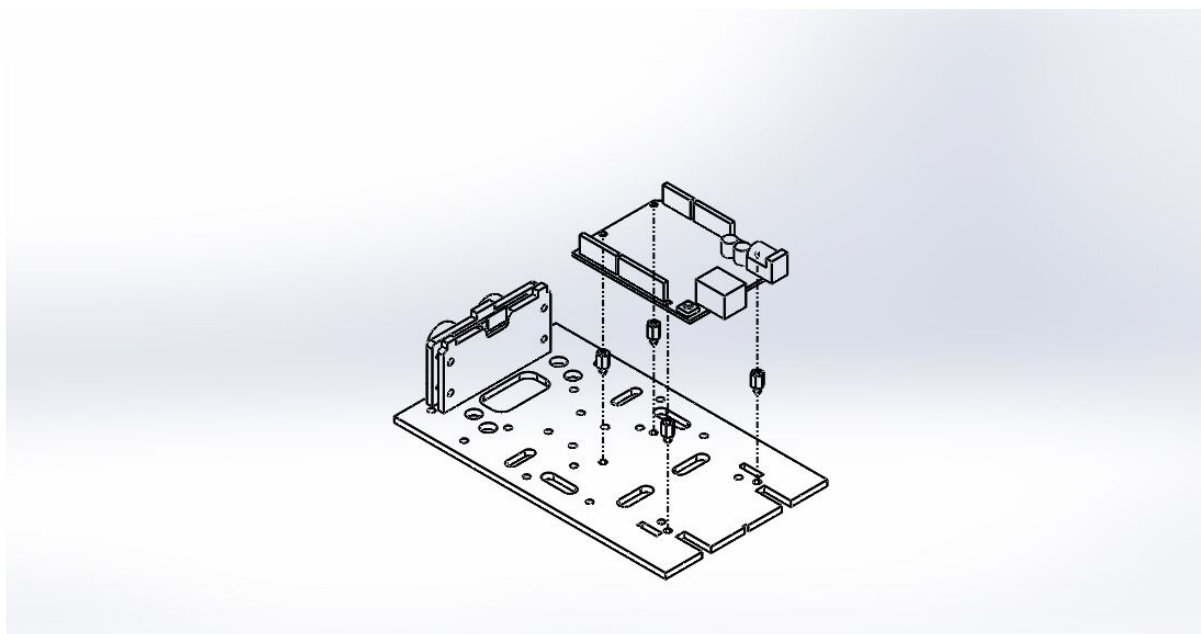
Установка датчика на большую платформу.



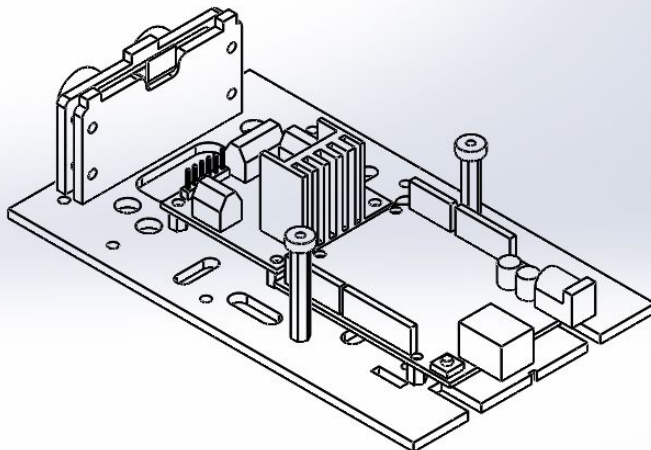
Установка драйвера двигателей на платформу с помощью 6мм стоек.



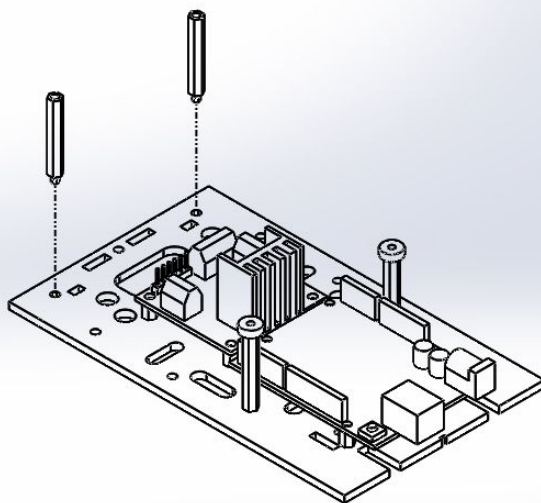
Установка платы Arduino с помощью 6мм стоек.



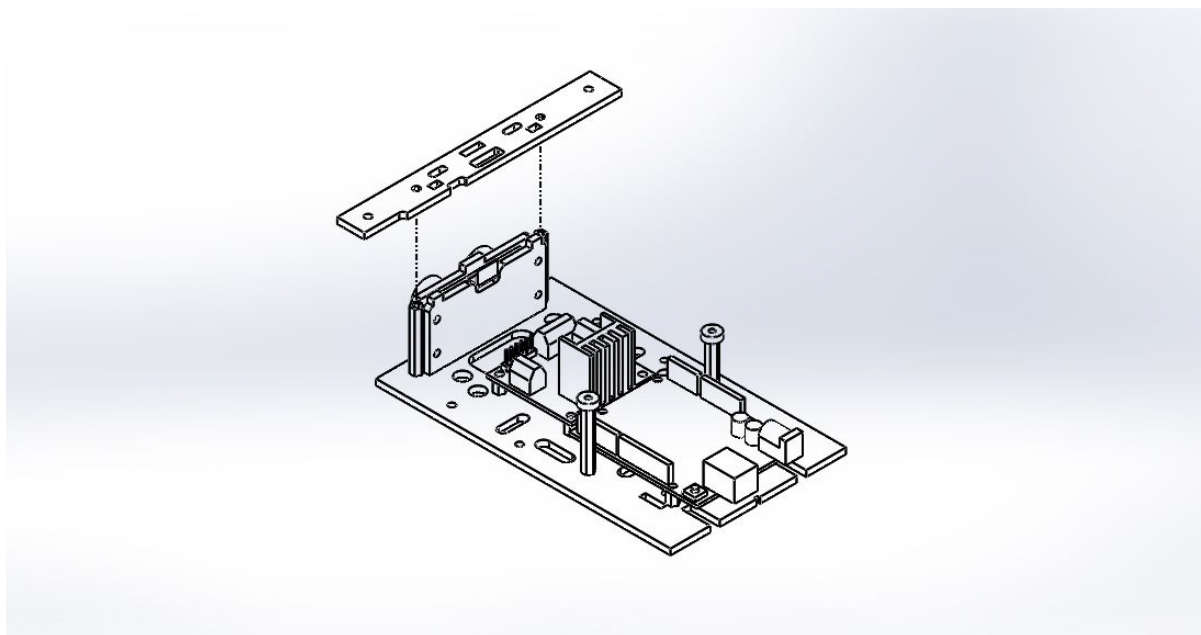
Устанавливаем 2 самые длинные стойки около платы, на верхней части стоек крепятся магниты для фиксации подвижной платформы.



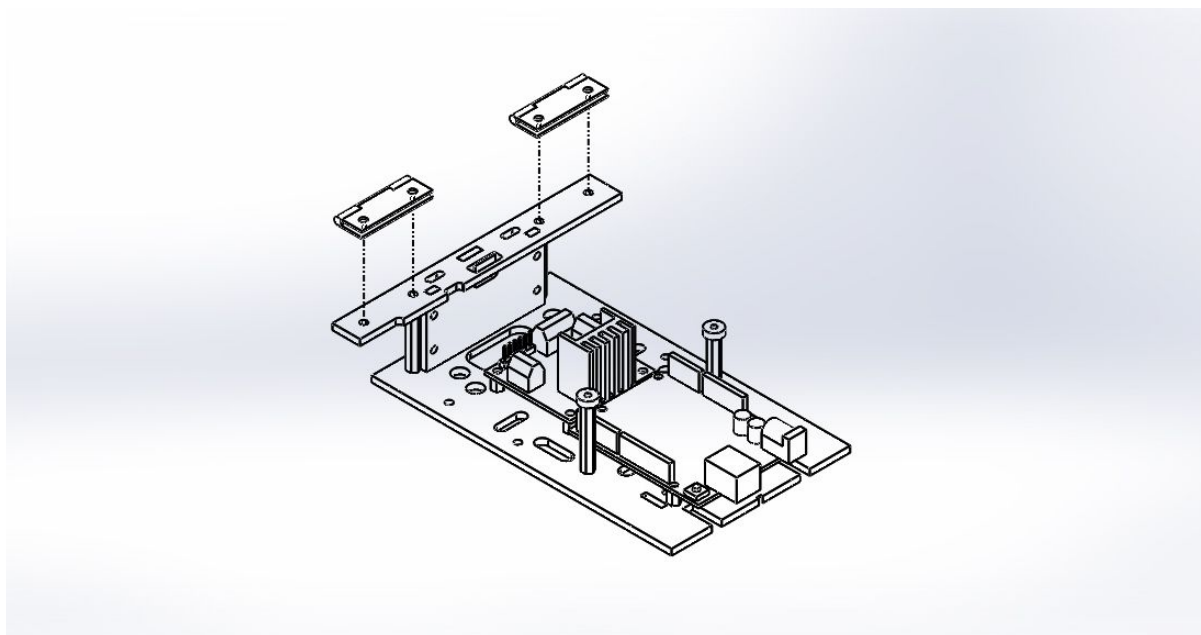
Крепим 2 стойки около датчика дальности, для фиксации 2 уровня платформы.



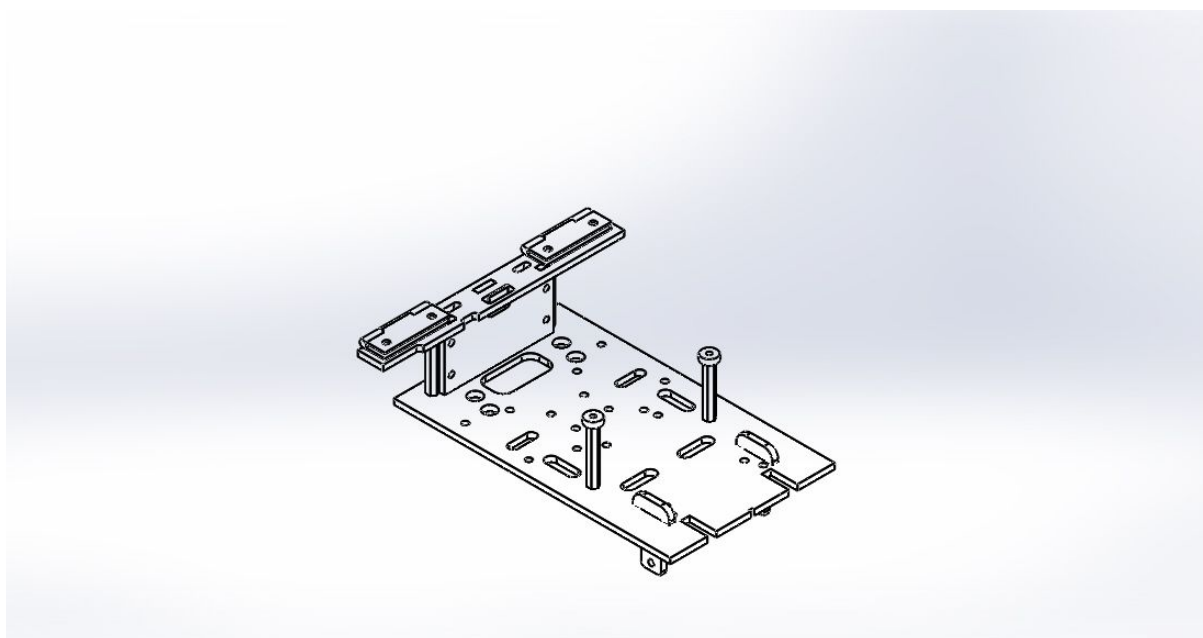
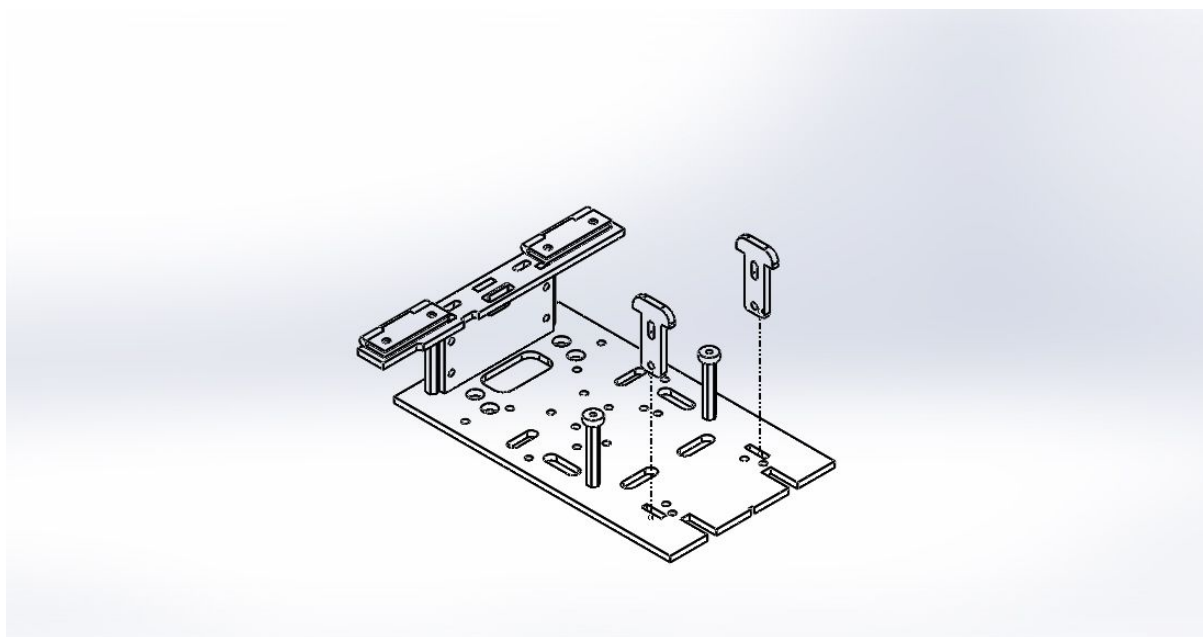
Над датчиком дальности устанавливаем неподвижную часть платформы.



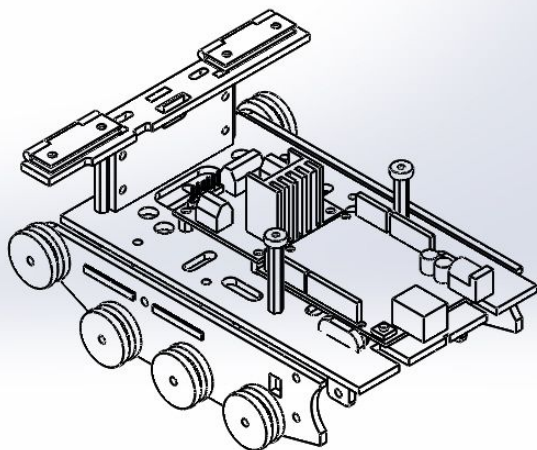
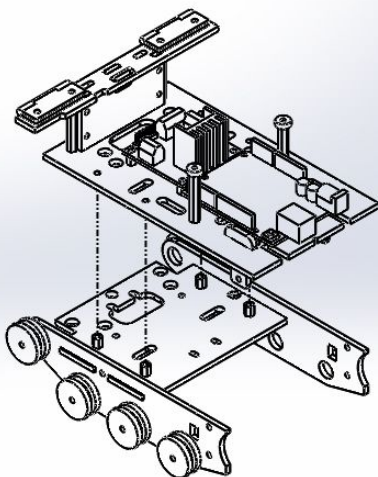
Крепим навесы для подвижной платформы, болт через навес крепится в стойку.



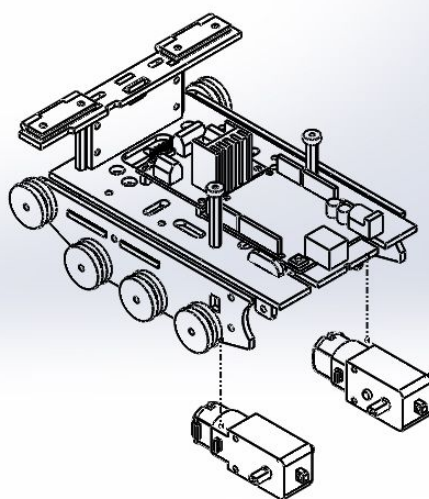
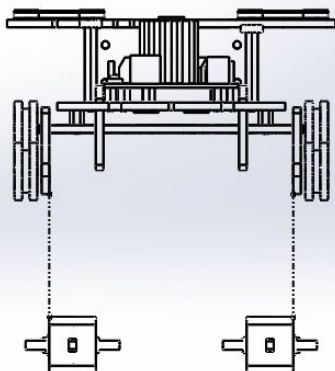
Устанавливаем фиксаторы для двигателей.



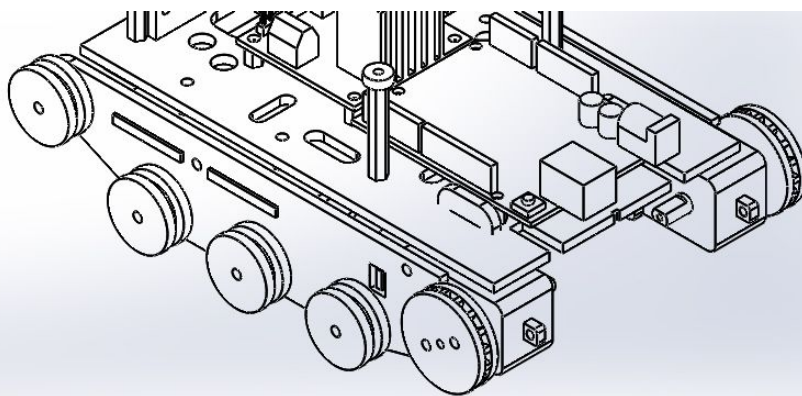
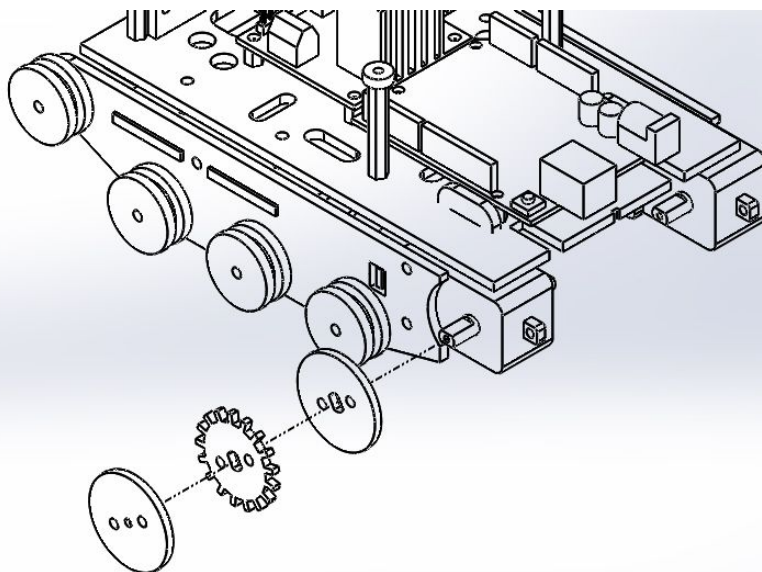
Соединяем 2 собранные платформы с платами и роликами для гусеничных лент.



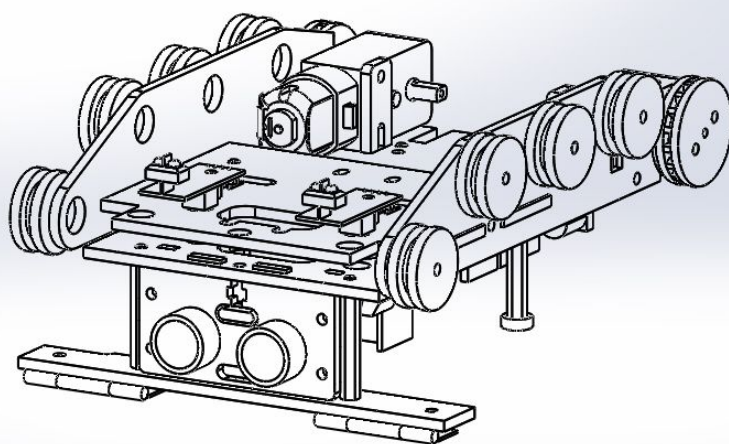
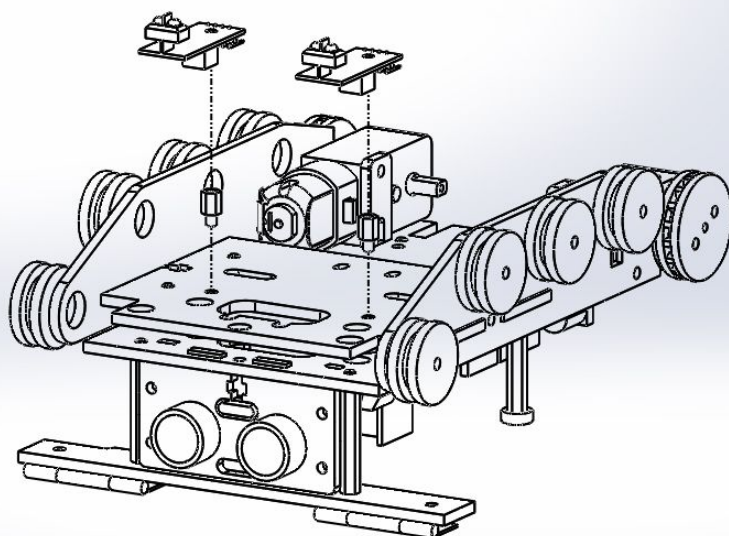
Устанавливаем двигатели фиксируя на болты сквозь двигатель с одной стороны к основанию гусеничных лент, с другой к крепежному флажку.



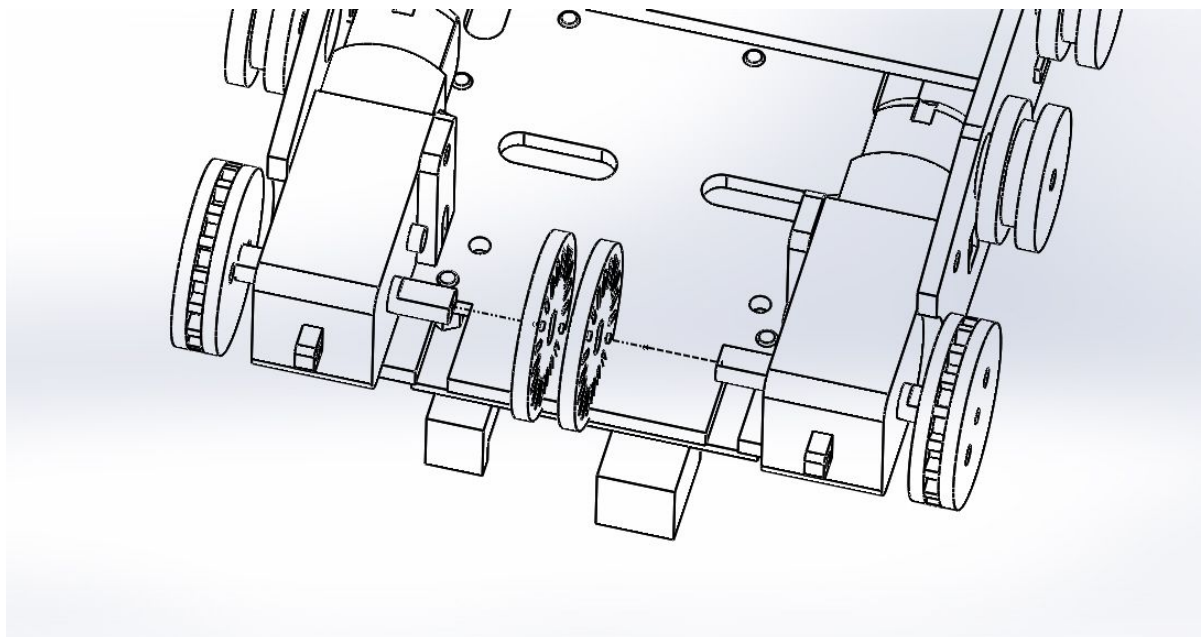
Фиксируем на ось двигателя зубчатое колесо для гусеничных лент с помощью самореза.



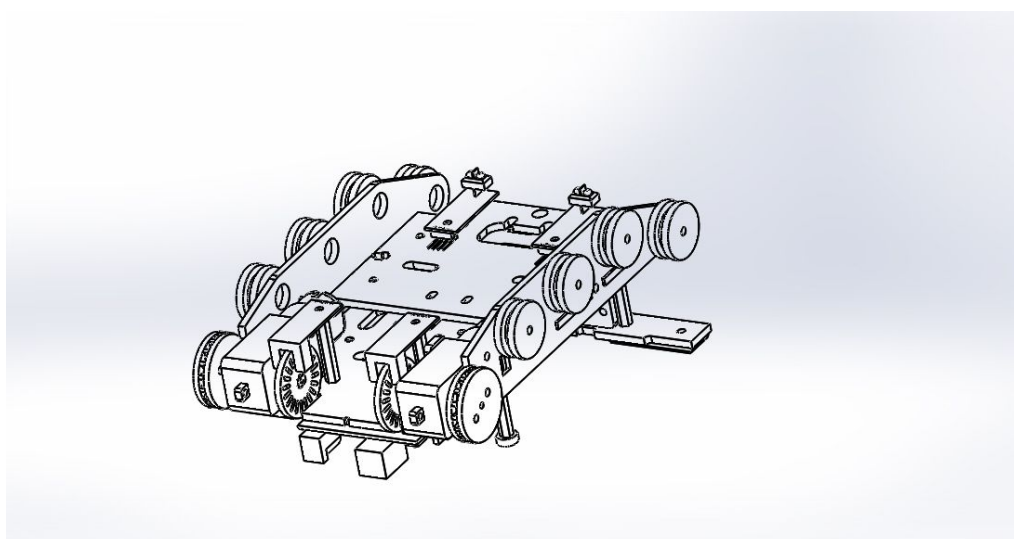
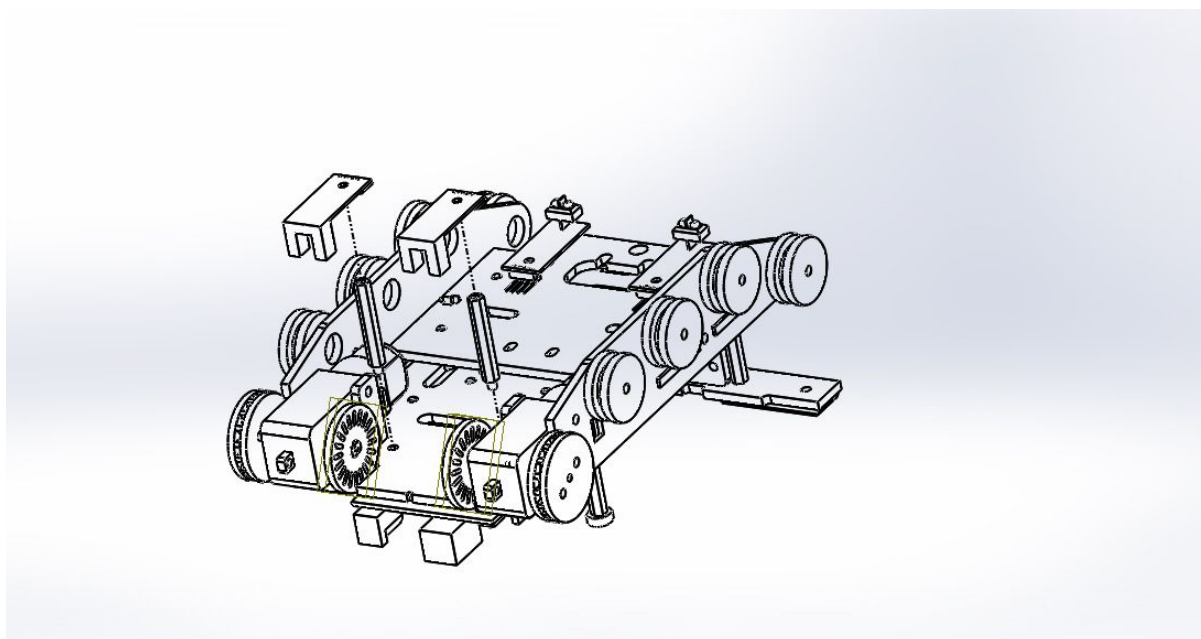
Устанавливаем датчики линии, фиксируем М3 болтом с гайкой на стойке.



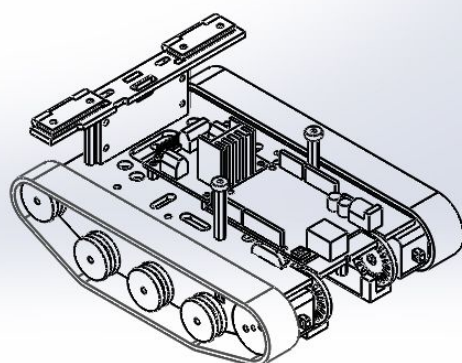
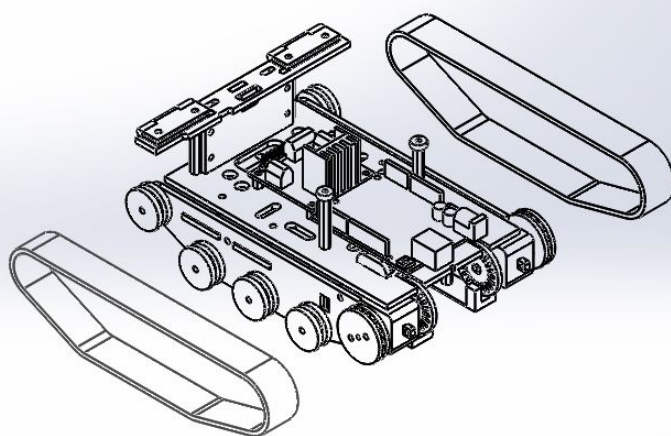
На внутреннюю ось двигателя крепим диск тахометра.



Устанавливаем датчики скорости, фиксируем М3 болтом с гайкой на стойке.



Одеваем резиновые гусеничные ленты на основу.



Фиксируем подвижную платформу на навесы, над магнитами
вкрутить болт с гайкой расположив гайку вниз к магниту.

