

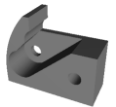
Ходовая часть

Прежде всего стоит сказать, что мы используем готовые мосты от радиоуправляемой машинки, но мы доработали их и добавили некоторые детали, для лучшей работы и более простого крепления к остальным комплектующим. Удобство готовых мостов в том, что они содержат в себе редукторы на каждом колесе и передачу ось-колесо.

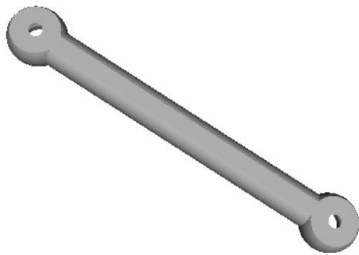
Но есть и минусы в готовой раме. Во-первых, подвеска оказалась слишком слабой для несения всей электроники и, в особенности, аккумуляторов. Эту проблему мы решили добавлением проставок (файл "spacer.stl").



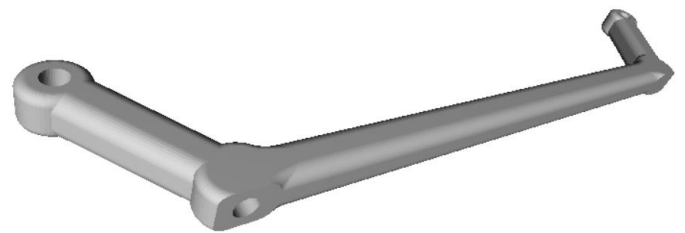
Во-вторых, рулевой мост был спроектирован неверно, это выражалось в том, что во время поворота внутреннее колесо поворачивалось меньше, чем внешнее, и тем самым мешало повороту. Мы решили это добавлением некоторых деталей в рулевую систему, если кратко, то мы вынесли крепления рулевой тяги на внешнюю сторону с помощью детали "steering_knuckle.stl".



Вследствие этого оригинальная деталь нам уже не подходила, и мы напечатали свою ("tie_rod.stl"), также мы напечатали деталь-переходник между качалкой сервопривода и новой рулевой тягой ("steering_shaft.stl").



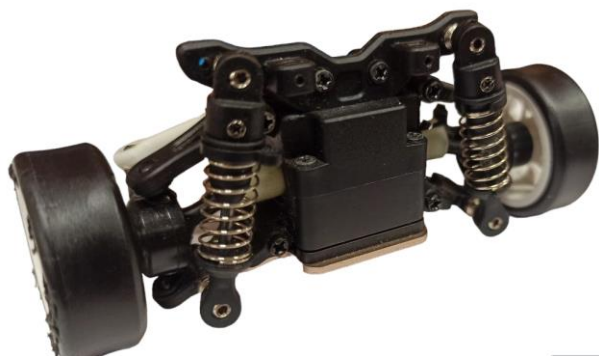
steering_shaft.stl



tie_rod.stl

Тип подвески

Вариантов подвески было два: независимая и зависимая.



Независимая поддержка считается, более подходящей для ровных дорог, и лучше управляется на них, но конкретно наша рама не очень подходила по габаритам, и имела неудобные крепления колёс.



Рама с зависимой подвеской оказалась удобнее как по габаритам, так и по креплениям. У неё колёса крепятся на винты M3, а шарниры подвески имеют резьбу M2. Эти два фактора в большей степени повлияли на наш выбор, так как благодаря им можно легко спроектировать свой корпус со всеми необходимыми креплениями, а также свои диски для колёс.

В итоге мы взяли раму с зависимой подвеской, но на следующем этапе мы, скорее всего, будем использовать независимую подвеску.

Колёса и шины

Фото				
Наименование	Колёса от рамы	LEGO 43.2x26	LEGO 43.2x22	LEGO 43.2x14
Описание	Имеют довольно большой диаметр в 60 миллиметров, что добавит лишней скорости, кроме того, имеют крайне мягкие, но скользкие шины, рассчитанные на бездорожье, и имеющие сцепление только на неоднородном покрытии.	Из-за округлости страдает сцепление, но меньший диаметр позволяет не развивать слишком большую скорость. (что относится и к остальным шинам)	Довольно плоский рельеф и большая ширина не обеспечивают достаточного давления.	Небольшая ширина и змеевидный рельеф давят на поле довольно сильно, а следовательно, дают достаточное сцепление.

В итоге имеем, колёса от машинки - скользкие, 43.2 на 26 - круглые и слишком широкие, 43.2 на 22 - плоские и тоже широкие, 43.2 на 14 - неплохой вариант из имеющихся. Плюс, более широкие колёса увеличивают максимальный радиус при повороте, поэтому мы взяли самые узкие колёса.

Мотор

Фото						
Напряжение питания	6 вольт	6 вольт	6 вольт	12 вольт	12 вольт	12 вольт
Ток без нагрузки	0.05 ампер	0.04 ампера	0.05 ампера	0.44 ампера	0.75 ампер	0.63 ампера
Пусковой ток	0.20 ампер	0.28 ампер	0.53 ампера	1.21 ампер	1.68 ампер	1.10 ампер
Обороты в минуту	300	300	1000	980	2000	750

С редукторами на колёсах, встроенными в мосты, и мотором с оборотами ниже 1000 робот едет чересчур медленно, но практические тесты показали, что и 1000 мало. Поэтому мы взяли мотор на 2000 оборотов и 12 вольт.