Adımlar:

1. “2 Eksenli Lineer Robot” uygulaması düzgün açılmadı. Solid’de Feature Manager’da parçalar gözükse de ekranda parçanın kendisi gözükmedi. Bunun yerine parçayı klasöre kaydettim. Şasiyi de kendi klasörüne kaydettim.
2. Yeni “Assembly” açıp “Şasi” ve “2 Eksenli Lineer Robot” içinde açıp görebildim.
3. Şasinin düzlemlerini Assembly’nin düzlemlerine eşitledim.
4. “2 Eksenli Lineer Robot” düzlemlerini Şasiye göre ayarladım.

* Robotun üst düzlemi Şasinin ön düzlemine paralel,
* Robotun ön düzlemi Şasinin sağ düzlemine paralel,
* Robotun sağ düzlemi Şasinin üst düzleminden (ortada olabilmesi için kısa kenar/2 = 1003.6/2+132) 633.8 mm uzaklıkta. Kol ile robotun sağ düzlemi arasındaki mesafe: 132 mm

1. Şasi ayağından uç işlevcinin en yukarıdaki konumu arasındaki mesafe 1600mm olmalı. Robotun uç işlevcisinin dikey uzunluğu 78.5 mm. 1600+78.5=1678.5mm robot gövdesinin alt kısmıyla, ayağın alt kısmı arasındaki mesafe. Bu mesafeyle robot şasinin üst kısmına paralel görünüyor.
2. Robotun iki yanında da tutucuyla robotun kenarı arasındaki yatay mesafe: 283 mm, robotun yatay genişliği: 1466 mm, şasinin genişliği: 1500.55 mm. Ortalanması için her iki yandan 1500.55-1466=17.275 mm. Şasiyle deliğin orta noktası arasındaki mesafe: 283+17.275=300.275. Deliklerin yatayda kenarla olan mesafesi: 50mm. Buradan destekleyici levha iki taraf için de yatayda minimum 300.275 mm olmalı. Deliklerin aralarında dikeyde 300.95 mm mesafe var. Uçtan uca ise 470 mm. Destekleyici levhayı bu sebeplerle 470x310x4 yapmayı düşündüm. Şasinin 80x80 olması nedeniyle destek levhanın iç kısmını pay bırakarak 81x81 yapmayı düşündüm. Tutucunun genişliği 100 mm(yarısı 50 mm), kenarla yataydaki mesafesi 83 mm, her iki yandan da 17.275 mm mesafe bırakırsak büyük delikle şasi arasındaki mesafe: 50+183+17.275=250.275 mm. Deliğin çapı 16.2 mm.