



Uwaga do arkusza.

Przedstawiony element układu zawieszenia został zaprojektowany w 3 różnych wersjach i jego złożenie podzielono na 4 rysunki:

1. Bazowy element układu zawieszenia
2. Układ zawieszenia koła niezależnego przedniego
3. Układ zawieszenia pary kół zależnych
4. Element układu zawieszenia koła niezależnego tylnego

Poniższy rysunek przedstawia element układu zawieszenia koła niezależnego tylnego.

Konstrukcja różni się od bazowego elementu układu zawieszenia o układ górnego wahacza.

Uwaga do rysunków.

Elementy takie jak:

- nakrętki (poz. 4, 5, 8 )
- podkładki (poz. 12 )
- tuleje (poz. 3, 15, 18, 19 )

rozmieszczone są symetrycznie po obu stronach konstrukcji, jednakże dla zachowania przejrzystości oznaczono je jednokrotnie.

Uwaga do listy części.

Nazwy części umieszczone w tabeli są zgodne z nazwami plików w modelu CAD

Lista części			
POZYCJA	ILOŚĆ	NUMER CZĘŚCI	OPIS
1	2	ramie_1_wahacza	
3	6	tuleja_TUF106040	tuleja ślizgowa Ebmia TUF1 06.040
4	12	M6_nut_5mm	DIN 934
5	8	M5_nut_5mm	DIN 980
6	1	M5_70_shaft	
7	1	M3_16_shaft	
8	2	M3_nut_2,5mm	DIN 934
9	2	mocowanie_sprężyny	
10	2	M6_40_shaft	
11	3	tuleja_M6_M10_7	
12	8	M6_1,25_pad	SN 81
13	1	M6_70_shaft	
14	2	M5_40_shaft	
15	4	tuleja_M5_M9_4,5	
16	2	łącznik_zewn	
18	6	tuleja_M6_M10_6	
19	2	tuleja_M5_M9_17.5	
20	1	elemenet_sprężysty_zaw	RC Shock Absorber 1/10 N/C BIJYP-B09LT83C7Q
23	2	ramie_2_wahacza_tylnego	
24	2	M6x25_plaski_leb	DIN 931

Zaprojektowany przez Patrik Szydlik		Sprawdzony przez Dr. Inż. Jakub Chotodowski	
Projekt Inżynierski Gąsienicowego Układu Jeźdnego Robota Mobilnego "Ariadna"		Element układu zawieszenia podatnego	
Data 11.01.2022		Skala 1 : 1	Rozmiar arkusza A2
		Strona arkusza 4/4	