

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. Układ zawieszenia koła niezależnego tylnego

Poniższy rysunek przedstawia bazowy element układu zawieszenia.

Uwaga do rysunków.

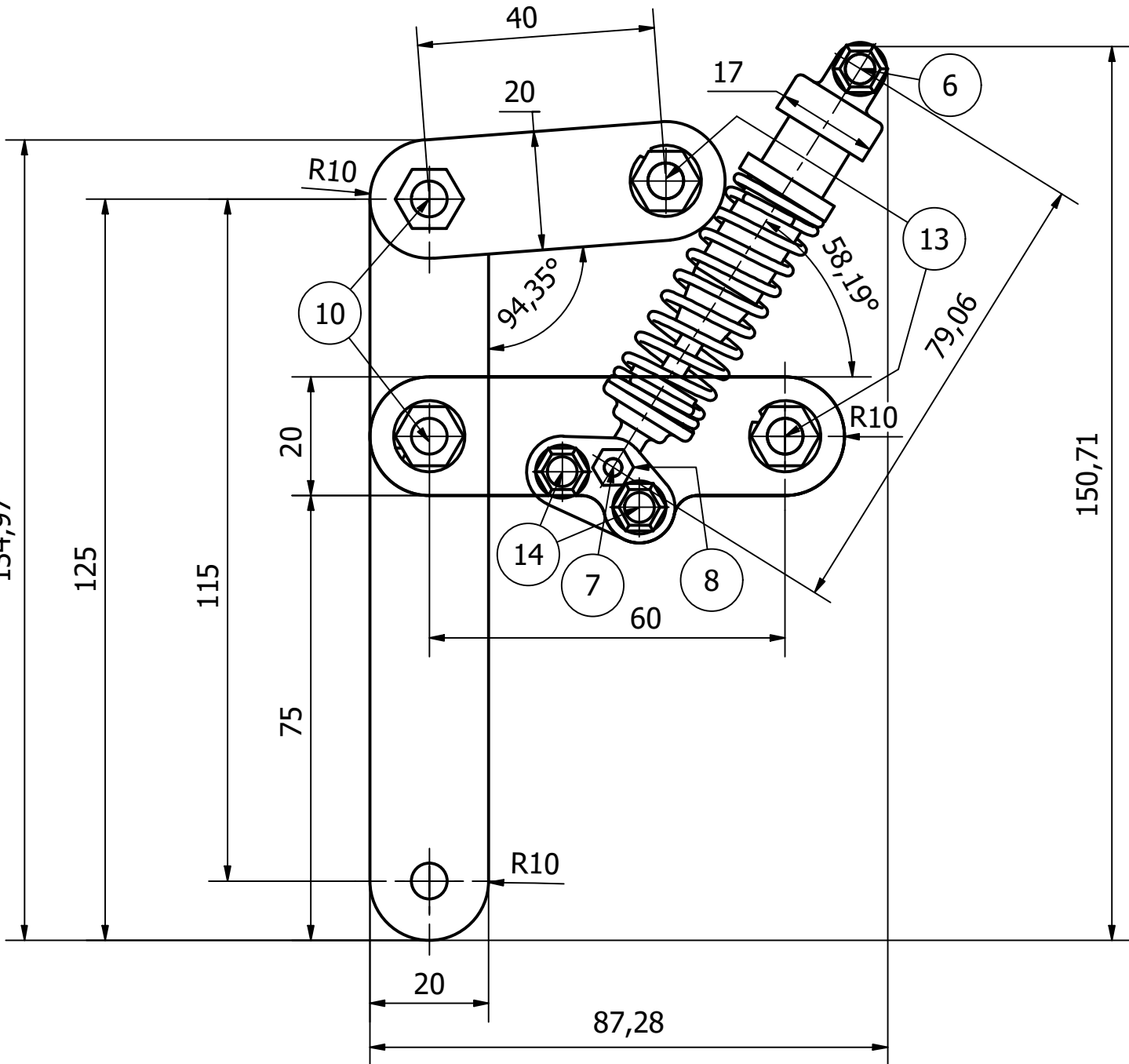
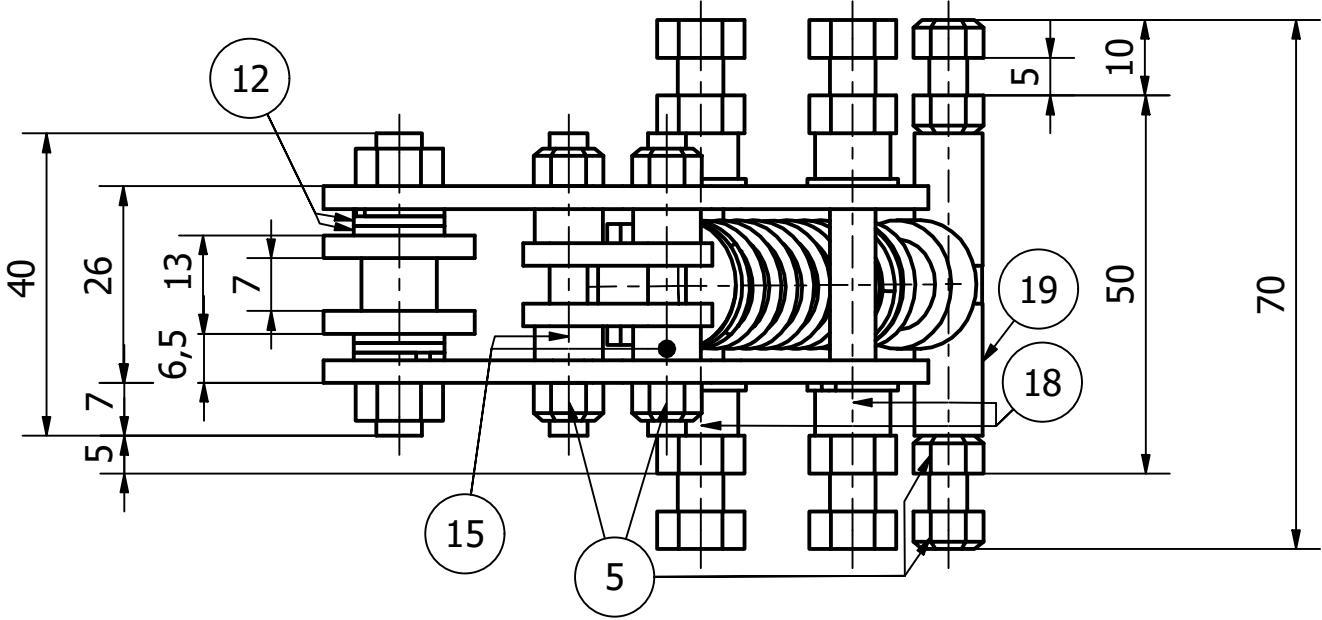
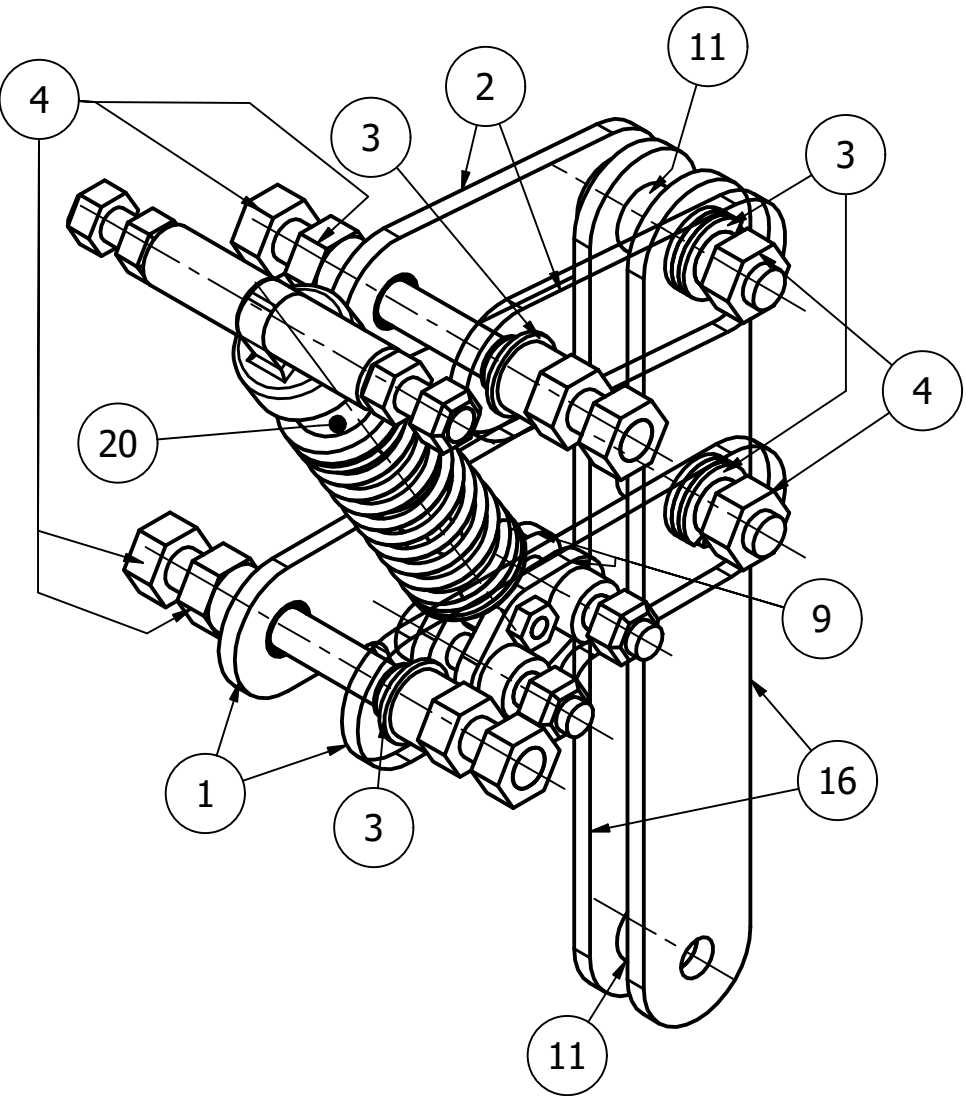
- Elementy takie jak:
- nakrętki (poz. 4, 5, 8)
 - podkładki (poz. 12)
 - tuleje (poz. 3, 15, 18, 19)

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	
2	2	ramie_2_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



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 1/4