

# Autonomi

Kasausohje

Lari Saukkonen

014438299

[lagsaukk@cs.helsinki.fi](mailto:lagsaukk@cs.helsinki.fi)



# Päämodulien kasaus

## Eturengas ja tukiranka



Kasaa eturengas ja tukiranka kuvan mukaisesti. Keskitä rengas ja laita tukiholkit kiinni renkaaseen ja kiinnityspalaan. Kiinnitä harmaaseen tukirenkaan molemmin puolin vaaleammat tukipalat rakenteen tukevoittamiseksi.

## Rungon takaosan tukikehikko



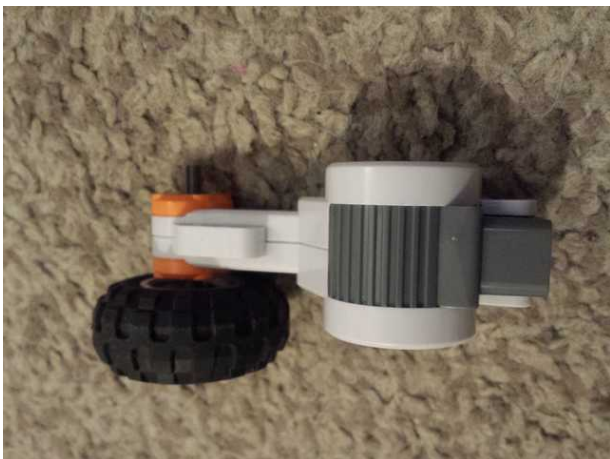
Rakenna rungon takaosan tukikehikko kolmesta palasta ja kiinnitä ne toisiinsa apupaloilla kuvan osoittamalla tavalla.

## Etäisyssensori ja kääntömoottori



Kiinnitä etäisyssensori moottoriin ja asenna kiinnityspala tukirunkoa varten.

## Päämoottorit



Kiinnitä rengas kumpaankin päämoottoriin.

## Keskusyksikkö



Asenna kiinnityspalat keskusyksikköön. Myös oikealla on vaalea kiinnityspala vaikka sitä ei näy kuvassa.



## Päämodulien liittäminen toisiinsa



Kiinnitä palat keskusyksikköön, jotta saat robotin kasattua toimivaksi kokonaisuudeksi. Lopputuloksena pitäisi olla ympäristöään etäisyysensorilla keilaava auton runko. Alla kuva

