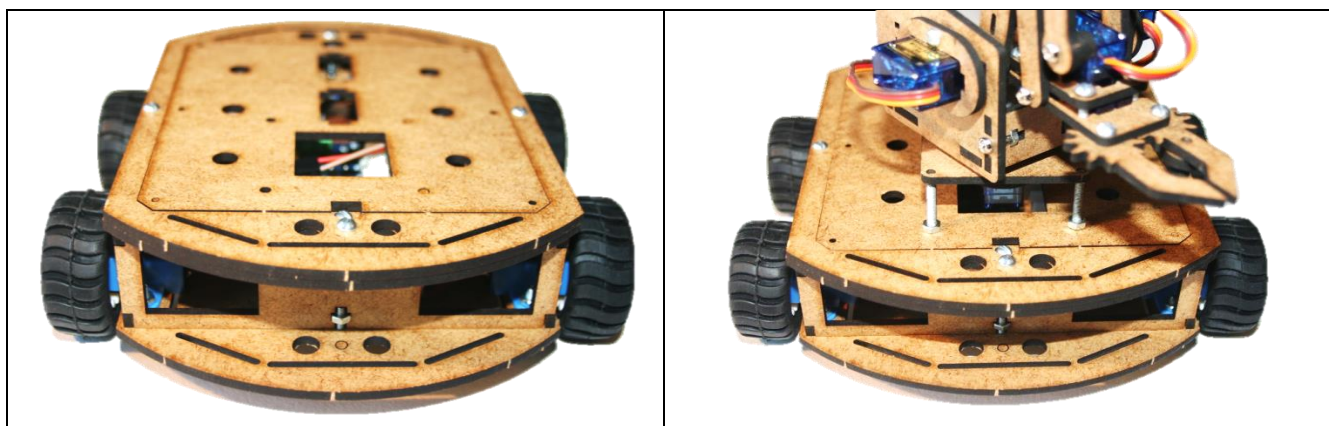


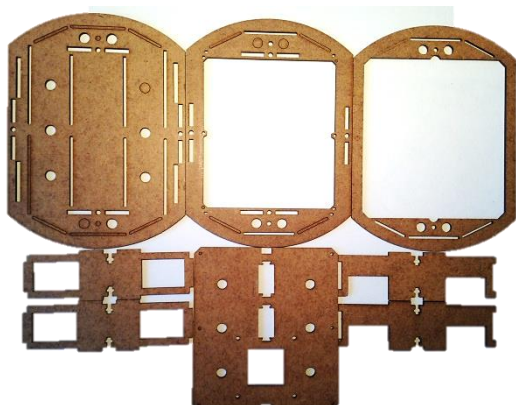
Инструкция по сборке роботизированного шасси.



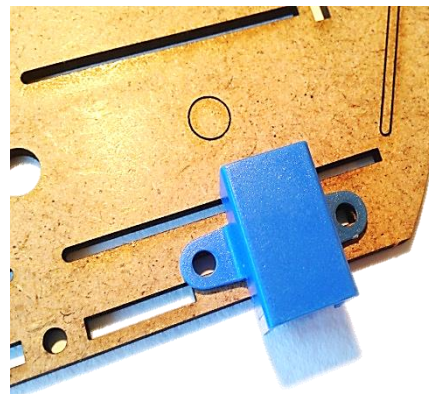
Список деталей для сборки		
	Наименование	Количество
1	Винт М3х10	16
2	Винт М3х12	2
3	Гайка М3	18
4	Мотор-редуктор / 1:250 Micro Metal Gearmotor	4
5	Колесо для Micro Metal Gearmotor	4
6	Motor Shield L298P	1
7	Arduino Uno R3	1
8	Крепеж для мотора N20	4
9	HC-05 Bluetooth	1

Пошаговая инструкция

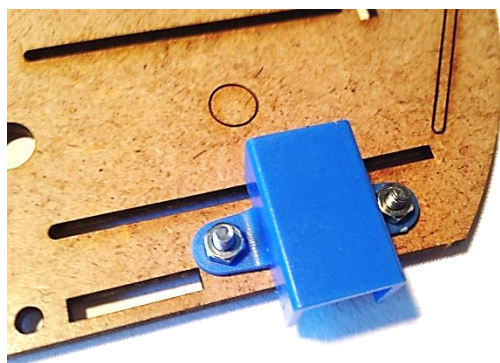
1. Комплект деталей конструктора.



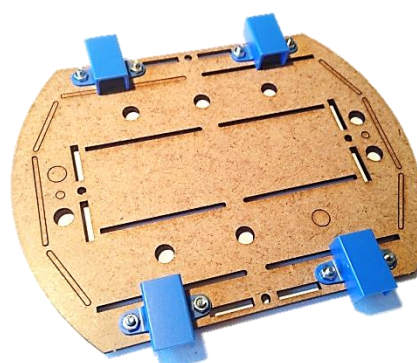
2. Установка крепления двигателя.



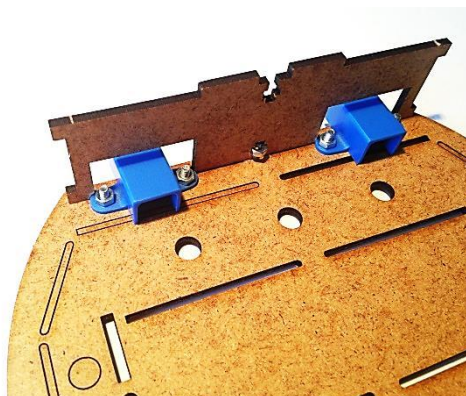
3. Крепление привинчиваются двумя винтами с гайками. Сильно затягивать крепление не надо, т.к. это мешает установке двигателя.



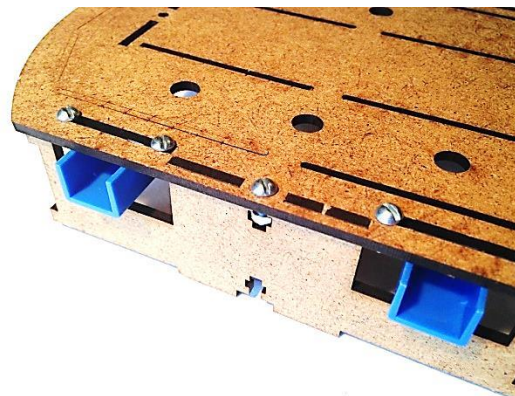
4. Необходимо таким образом привинтить четыре крепления.



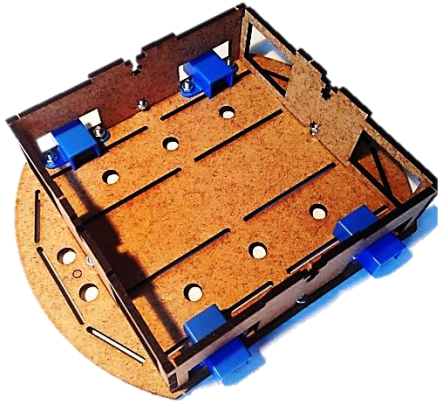
5. Установка стенки шасси.



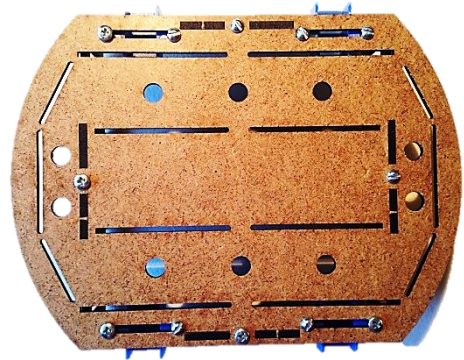
6. Вид с днища шасси.



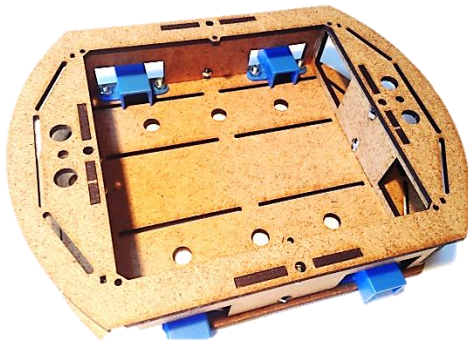
7. Необходимо таким образом установить четыре стенки, для этого понадобится четыре винтовых соединения.



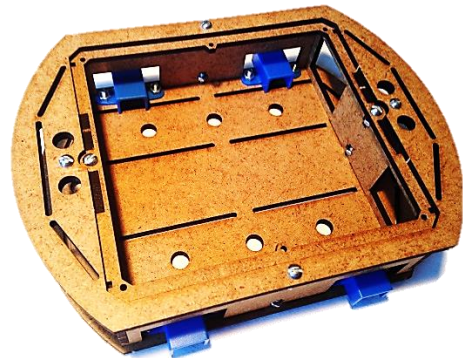
8. Вид дна шасси после установки стенок.



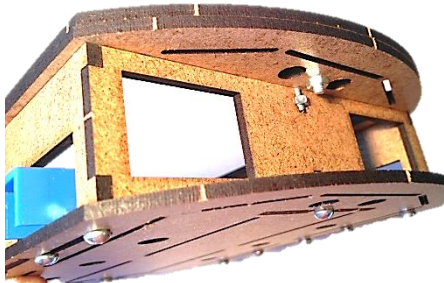
9. Установка первой верхней платформы шасси. Крышка ставится в пазы, винты не используются на этом этапе.



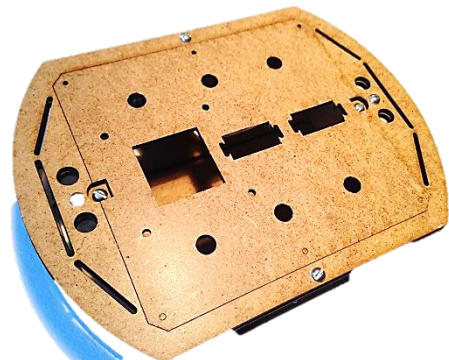
10. Установка второй верхней платформы шасси. Для фиксации обеих платформ на данном шаге надо использовать шесть винтов с гайками.



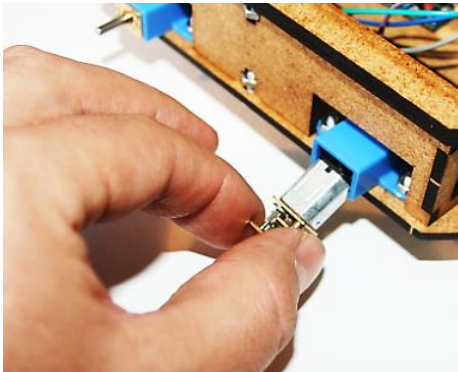
11. Вид снизу на крепления.



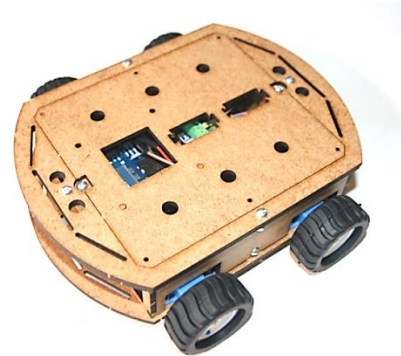
12. Установка крышки шасси. Крышка устанавливается свободно и не имеет винтовых соединений.



13. Установка двигателей в крепления. Двигатели вставляются в крепления, после чего необходимо туго затянуть винты креплений.



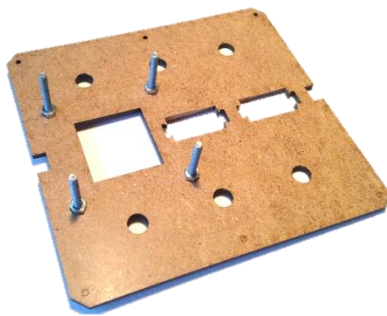
14. Установка колес на оси двигателей. Колеса одеваются на ось без дополнительных креплений.



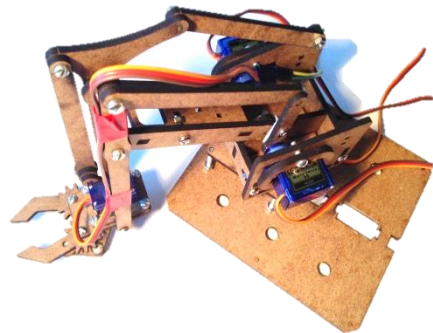
Дополнительные возможности.

Если у вас есть конструктор манипулятора, то его тоже можно установить на шасси.

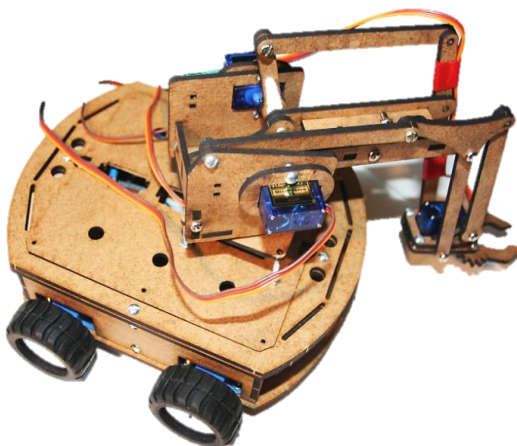
1.Привинтите четыре винта М3х20, как показано на рисунке.



2.Затем на винты установите манипулятор.



3.Установите крышку с манипулятором на шасси.



4.В результате получится манипулятор на шасси.

