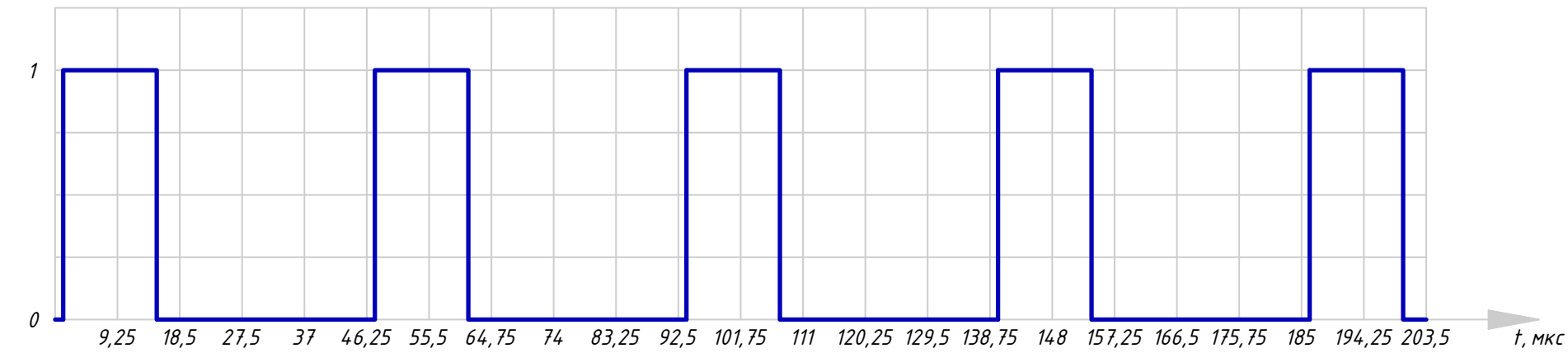
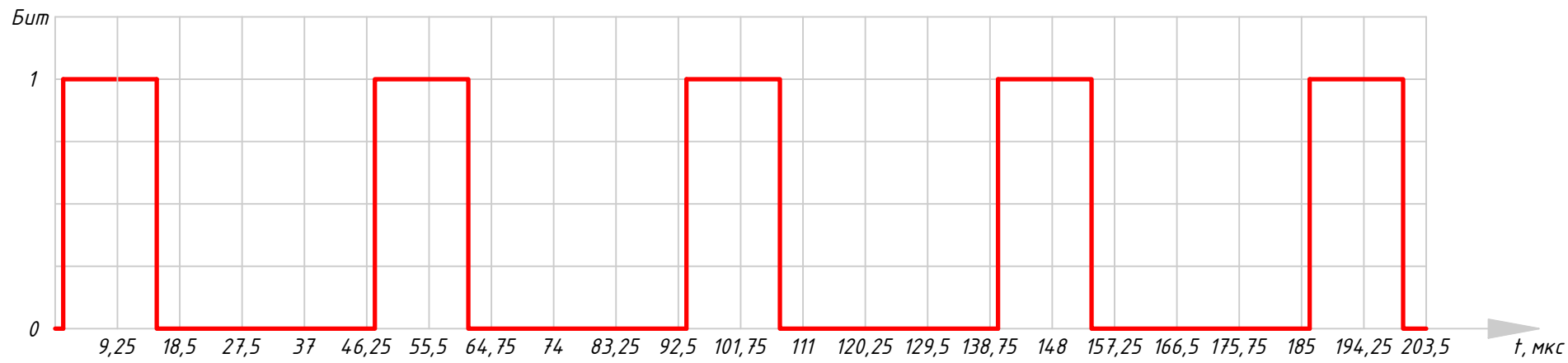
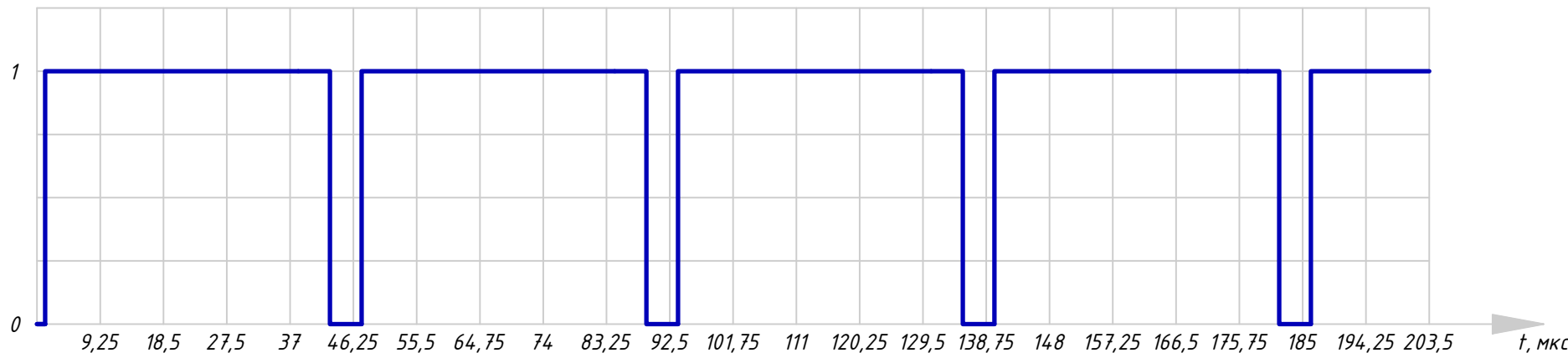
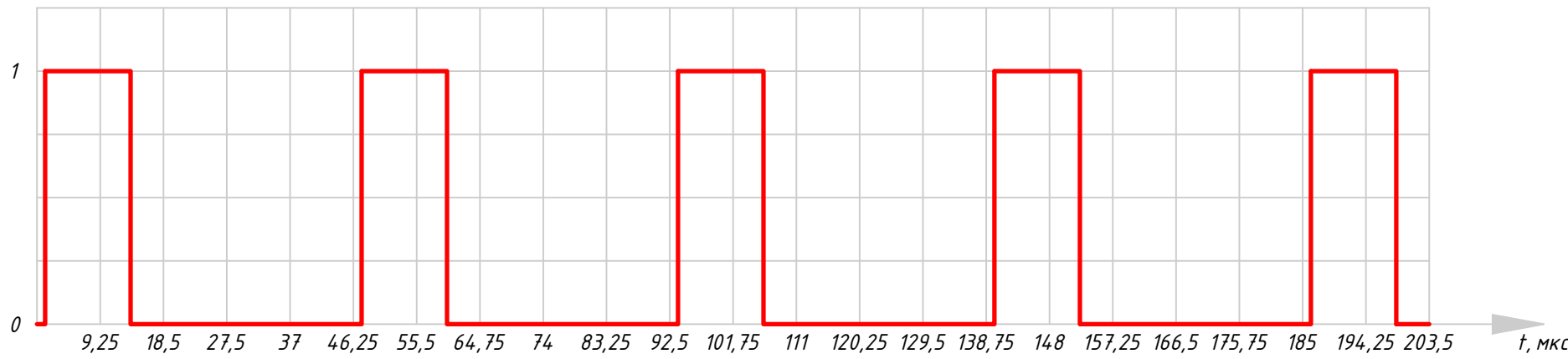


ЭЩ 110°90'18"02'Э0'Э0'11'7 БИ

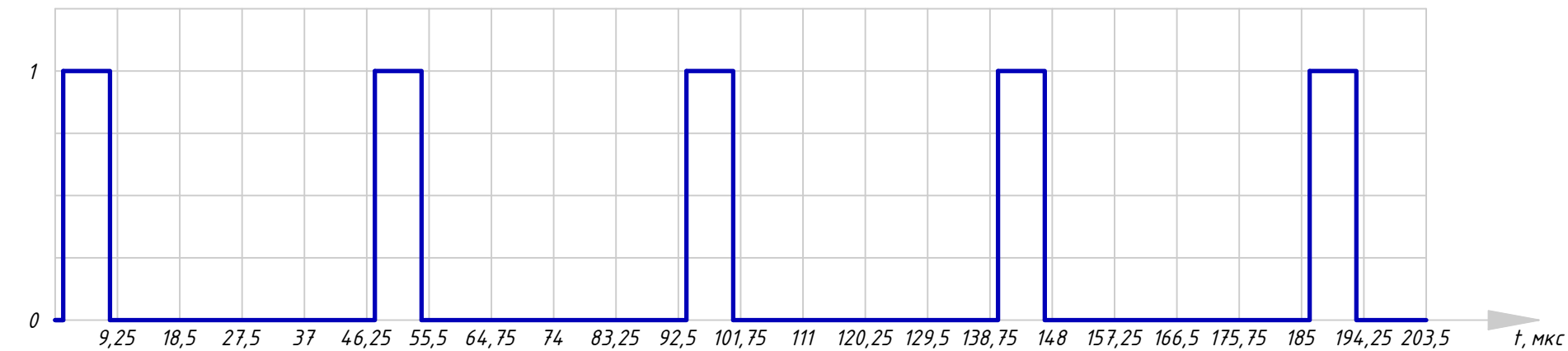
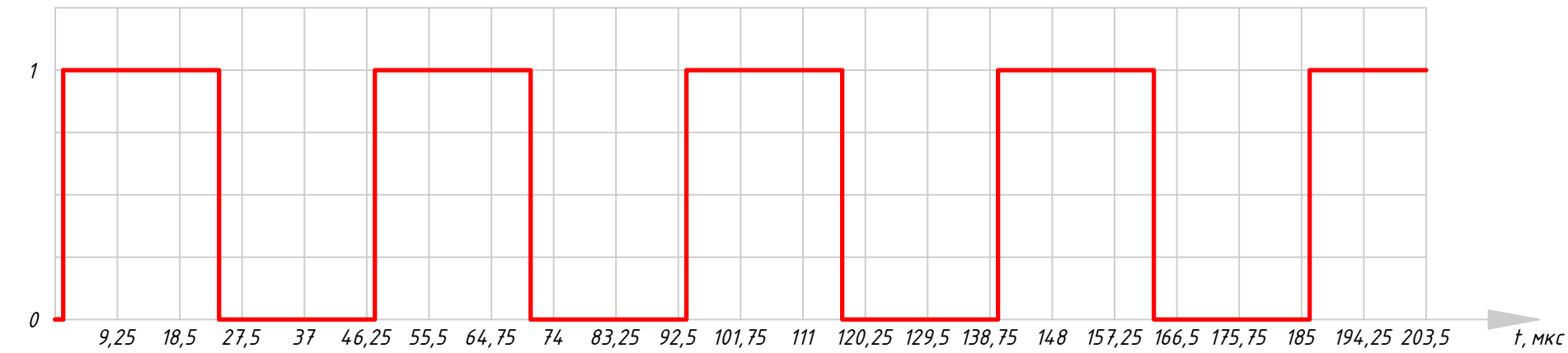
ШИМ сигнал при прямолинейном движении.  
Скважность сигнала CRR=30%, T=46,25 мкс.



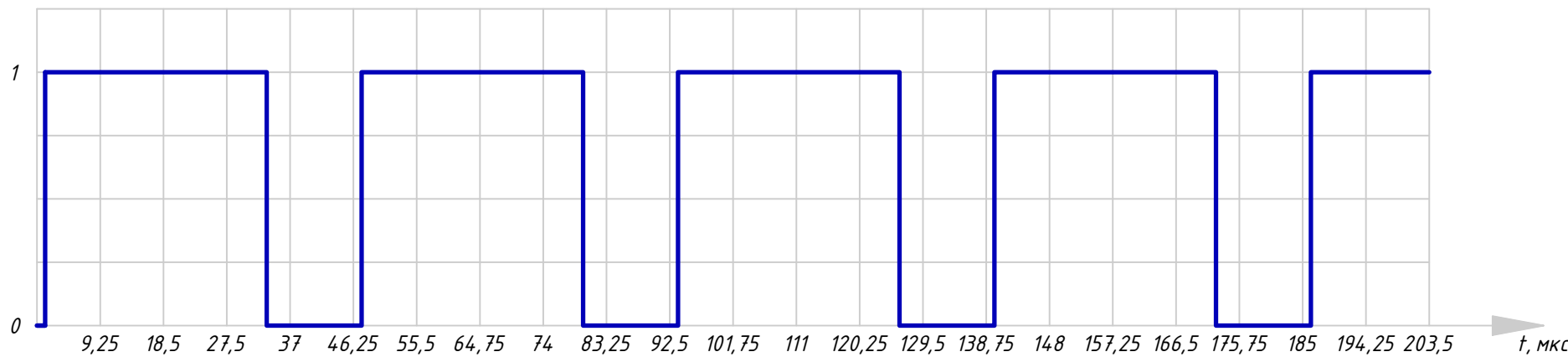
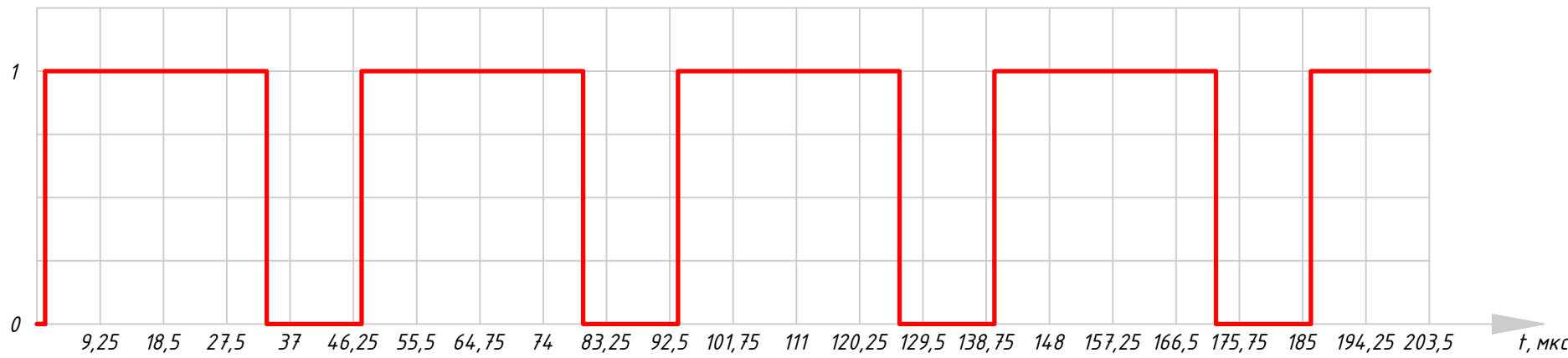
ШИМ сигнал при повороте влево.  
Скважность сигнала правого колеса CRR=90%,  
Скважность сигнала левого колеса 0,3\*CRR, T=46,25 мкс.



ШИМ сигнал при повороте вправо.  
Скважность сигнала левого колеса CRR=50%,  
Скважность сигнала правого колеса 0,3\*CRR, T=46,25 мкс.



ШИМ сигнал при прямолинейном движении.  
Скважность сигнала CRR=70%, T=46,25 мкс.



					ИУ 4.11.03.03.20.81.06.011 ПД 3				
					Робот –транспортёр Исследовательский лист		Лит.	Масса	Масштаб
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата			Лист	Листов 1	
Разраб.		Исадаева Ж.							
Пров.		Артёмьев Б.В							
Т.контр.									
Реценз.									
Н.контр.		Сергеева М.Д					МГТУ им. Н.Э.Баумана Кафедра ИУ 4 Группа ИУ 4-81Б		
Утв.									

Перв. примен.	
Справ. №	
Подп. и Дата	
Инв. № дубл.	
Взам инв. №	
Подп. и Дата	
Инв. № подл	