

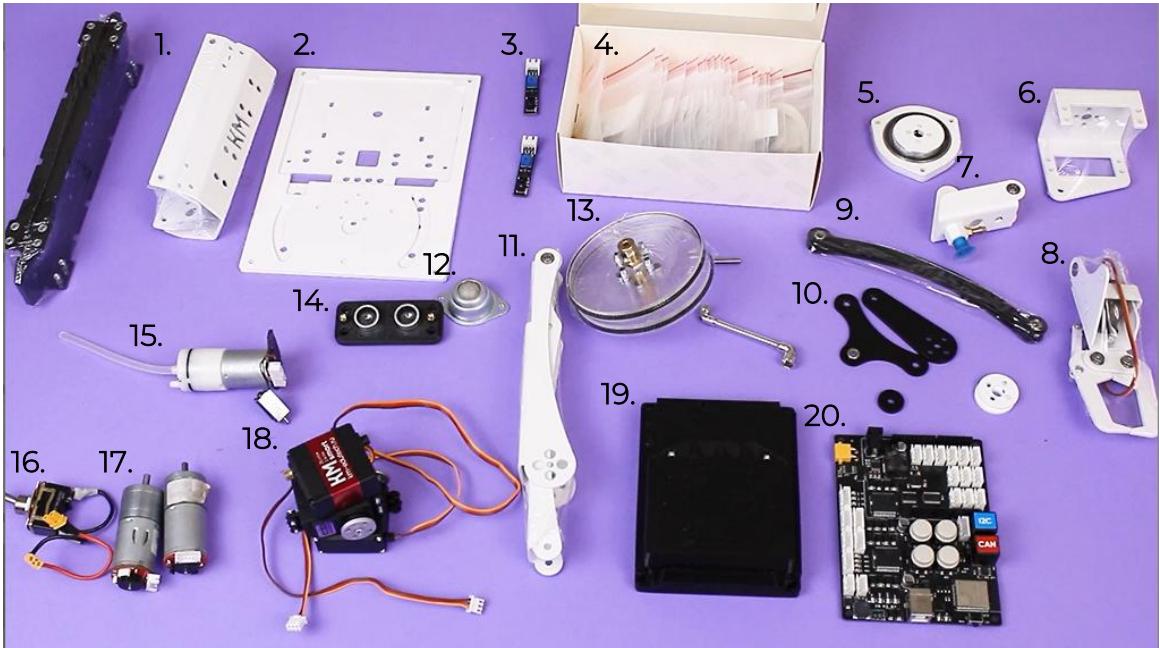
РОБОТОТЕХНИКА

РУКОВОДСТВО ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ

МАНИПУЛЯЦИОННАЯ РОБОТОТЕХНИКА
НА БАЗЕ НАБОРА КМ ТР-02

МАНИПУЛЯЦИОННАЯ РОБОТОТЕХНИКА

В состав набора КМ ТР-02 входит:



1. Профили шасси,
2. Панели шасси и платформы,
3. Платы датчиков линии,
4. Набор метизов,
5. Кольца стрелы,
6. Основания стрелы,
7. Пневматический захват,
8. Механический захват,
9. Тяги,
10. Рычаги и треугольник для сборки стрелы,

11. Башня и стрела,
12. Опорное колесо,
13. Колеса,
14. Плата датчика расстояния,
15. Микровакуумный насос,
16. Кабель питания с тумблером,
17. Моторы-редукторы,
18. Серво-двигатели,
19. Аккумуляторный модуль,
20. Контроллер.

Сборка шасси (1 этап):

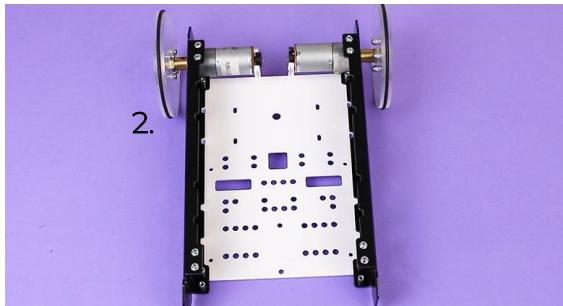
1. Прикрутите моторы к боковым профилям шасси. При сборке, соблюдайте ориентацию соединителей на моторах.



МАНИПУЛЯЦИОННАЯ РОБОТОТЕХНИКА

Сборка шасси:

2. Прикрутите нижнюю панель шасси. Поставьте и закрепите колеса.

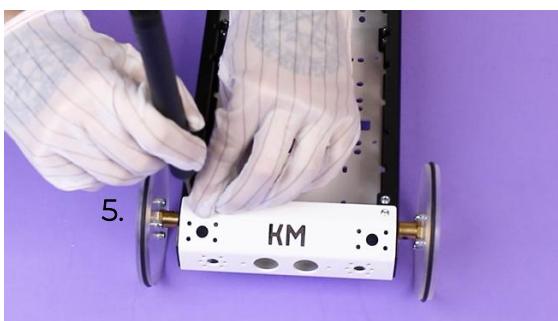


3. Установите опорное колесо.

4. Установите плату датчика расстояния и прикрутите поперечный профиль шасси.



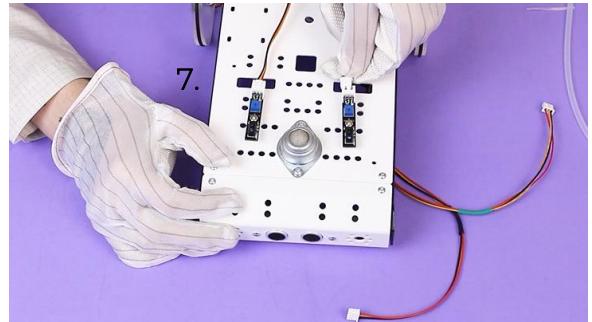
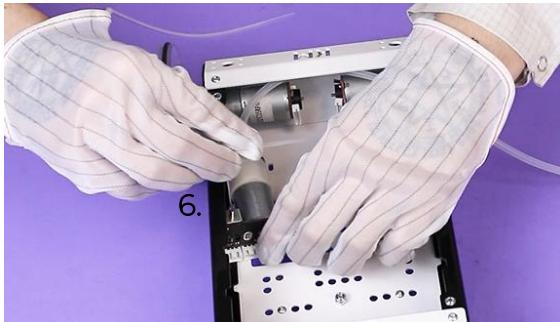
5. Прикрутите еще один поперечный профиль шасси к задней части робота.



МАНИПУЛЯЦИОННАЯ РОБОТОТЕХНИКА

Сборка шасси:

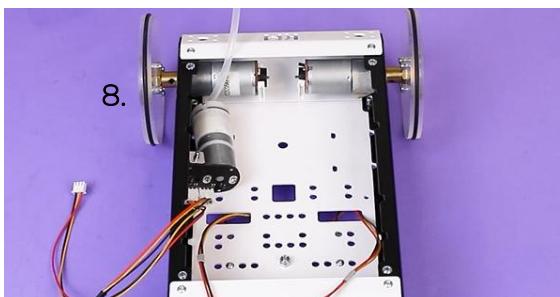
6. Установите микровакуумный насос на комплектные стяжки.



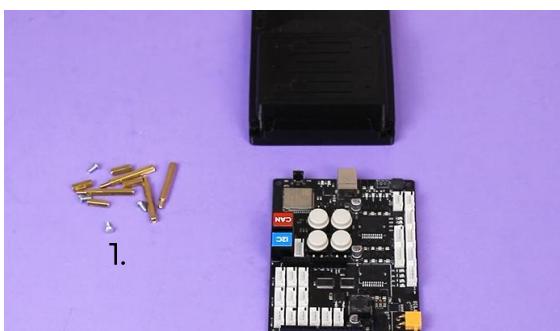
7. Подключите кабели датчиков линии.

8. Подсоедините кабели питания моторов-редукторов.

9. Подключите кабель платы датчика расстояния.



Установка модуля питания и управления (2 этап):

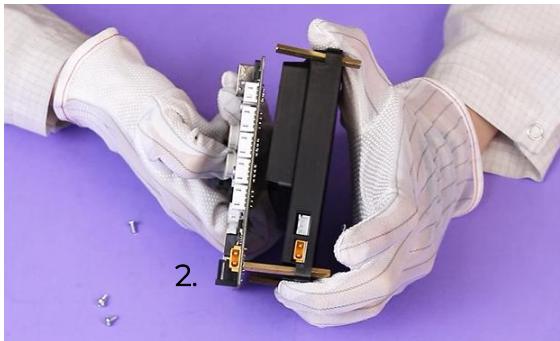


1. Установите стойки на аккумуляторный модуль.

МАНИПУЛЯЦИОННАЯ РОБОТОТЕХНИКА

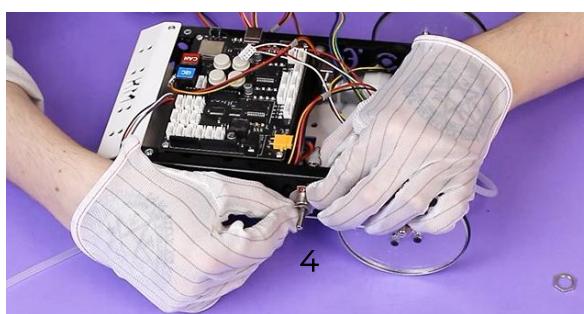
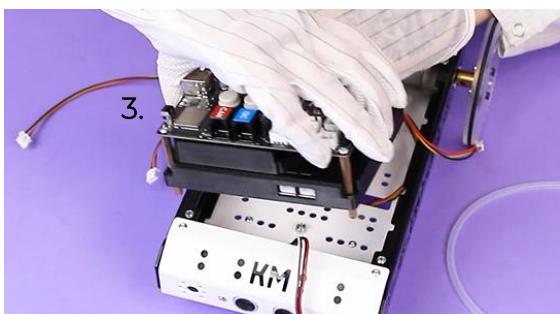
Установка модуля питания и управления:

2. Разместите контроллер на стойки, закрепите стойки болтами.



3. Установите модуль управления в корпус.

4. Установите кабель питания с тумблером.



Сборка манипулятора (3 этап):

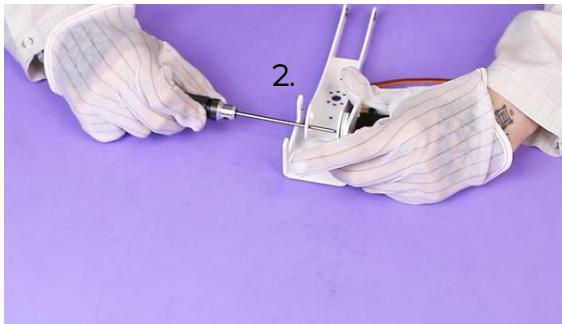


1. Установите стойки на основание и прикрутите сервопривод.

МАНИПУЛЯЦИОННАЯ РОБОТОТЕХНИКА

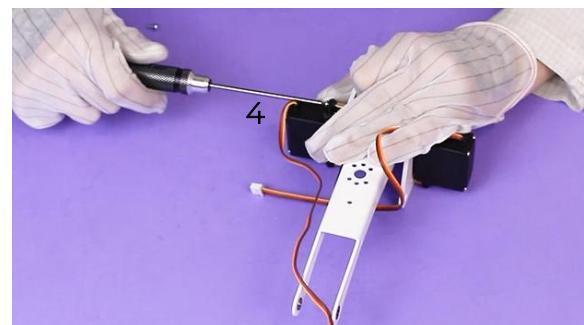
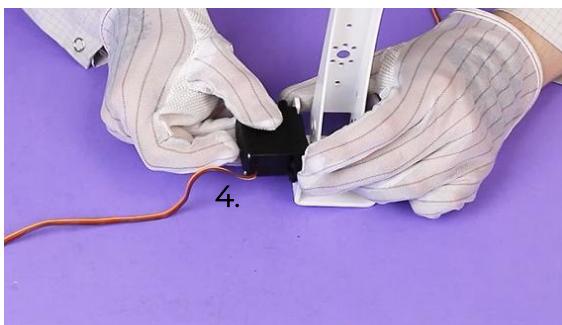
Сборка манипулятора:

2. Соберите башню. Установите диски привода в основание башни.



3. Метизы затягивайте не до конца для того, чтобы у башни был свободный ход.

4. Установите второй сервопривод, который монтируется к основанию башни на стойки. Затяните болты.



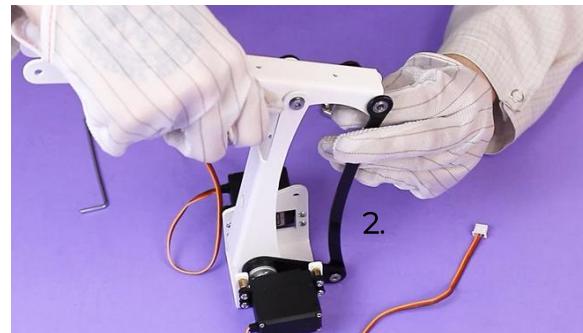
5. Соедините стрелу с башней при помощи стойки, закрепив ее винтами. Установите треугольник на стрелу со скошенной стороны основания башни.



МАНИПУЛЯЦИОННАЯ РОБОТОТЕХНИКА

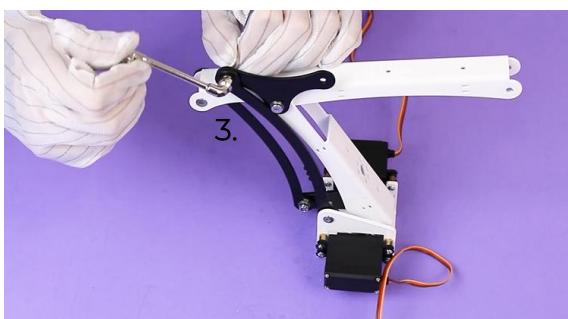
Сборка манипулятора:

2. Установите тягу от сервопривода к основанию стрелы. Тяга также должна иметь свободный ход и не иметь сильного люфта.

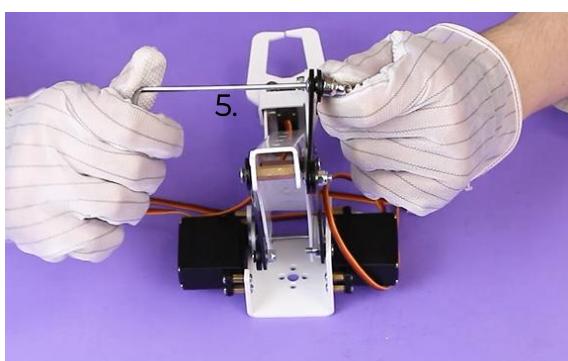


3. Соедините тягу от второго сервопривода к треугольнику.

4. Установите механический захват.



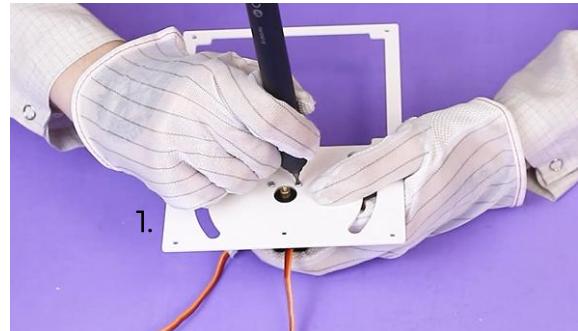
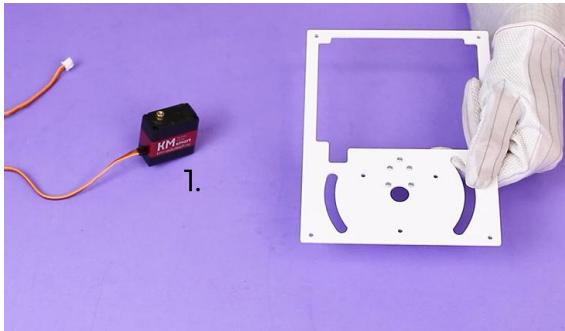
5. Установите тягу от захвата к треугольнику:



МАНИПУЛЯЦИОННАЯ РОБОТОТЕХНИКА

Установка манипулятора (5 этап):

1. Соедините сервопривод с верхней платформой.

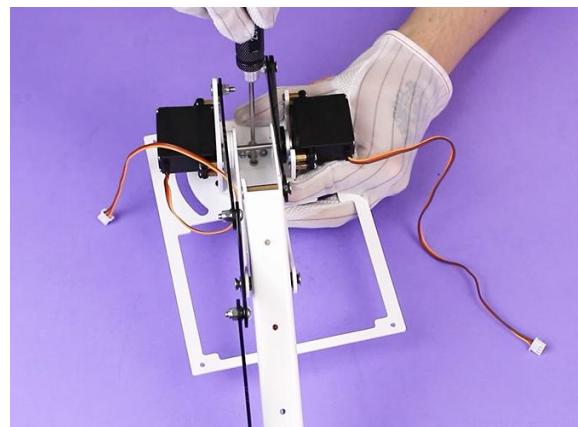
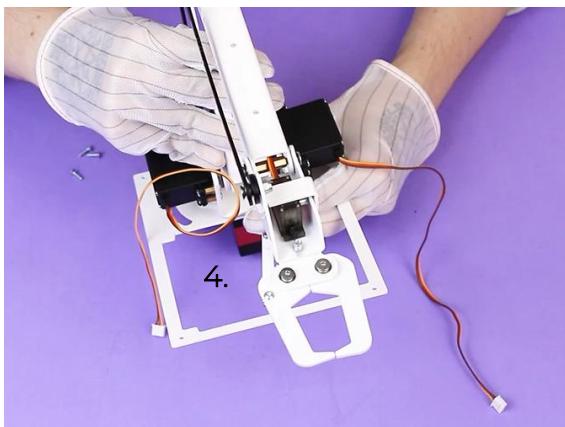


2. Установите фланец сервопривода.

3. Установите кольца стрелы: нижнее, промежуточное и верхнее.



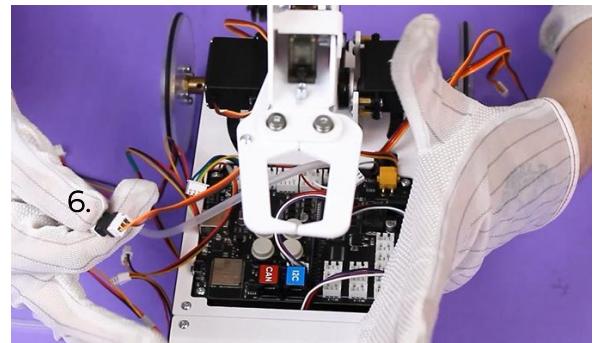
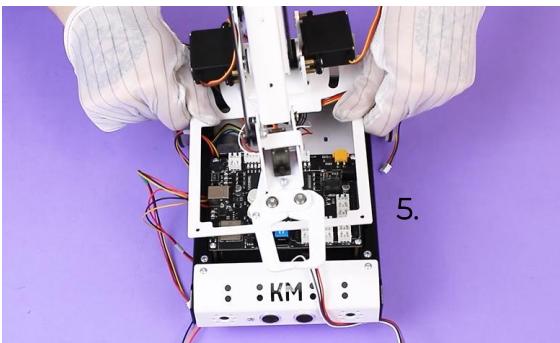
4. Соедините манипулятор с верхней платформой:



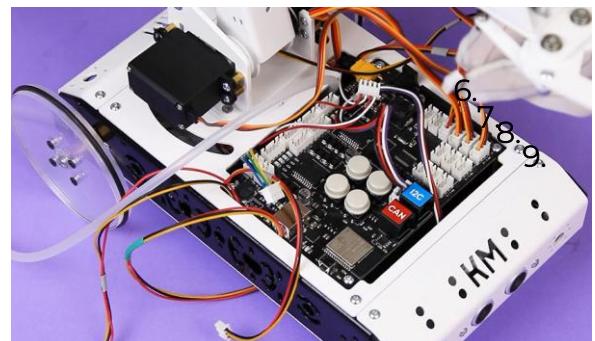
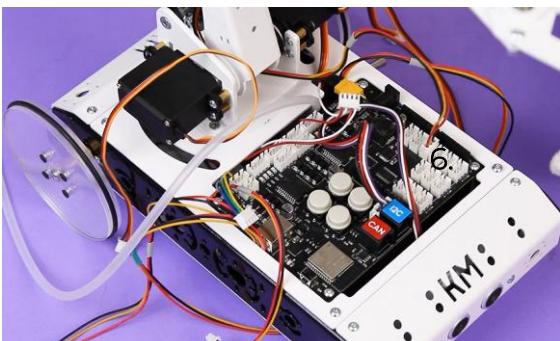
МАНИПУЛЯЦИОННАЯ РОБОТОТЕХНИКА

Установка манипулятора:

5. Установите платформу манипулятора на модуль шасси и закрепите.



6. Подключите стрелу манипулятора. Стрела манипулятора подключается в разъем номер 4.



7. Основание стрелы подключите в третий разъем.

8. Провод сервопривода, который управляет положением вверх-вниз подключите во второй разъем.

9. Провод сервопривода, который управляет положением вперед-назад подключите в первый разъем модуля.

10. Подключите датчики линии.

11. Моторы подключите к разъему mode.

12. Подключите провода помпы.

13. Подключите энкодеры.

Готово. Робот-манипулятор собран и готов к работе.

