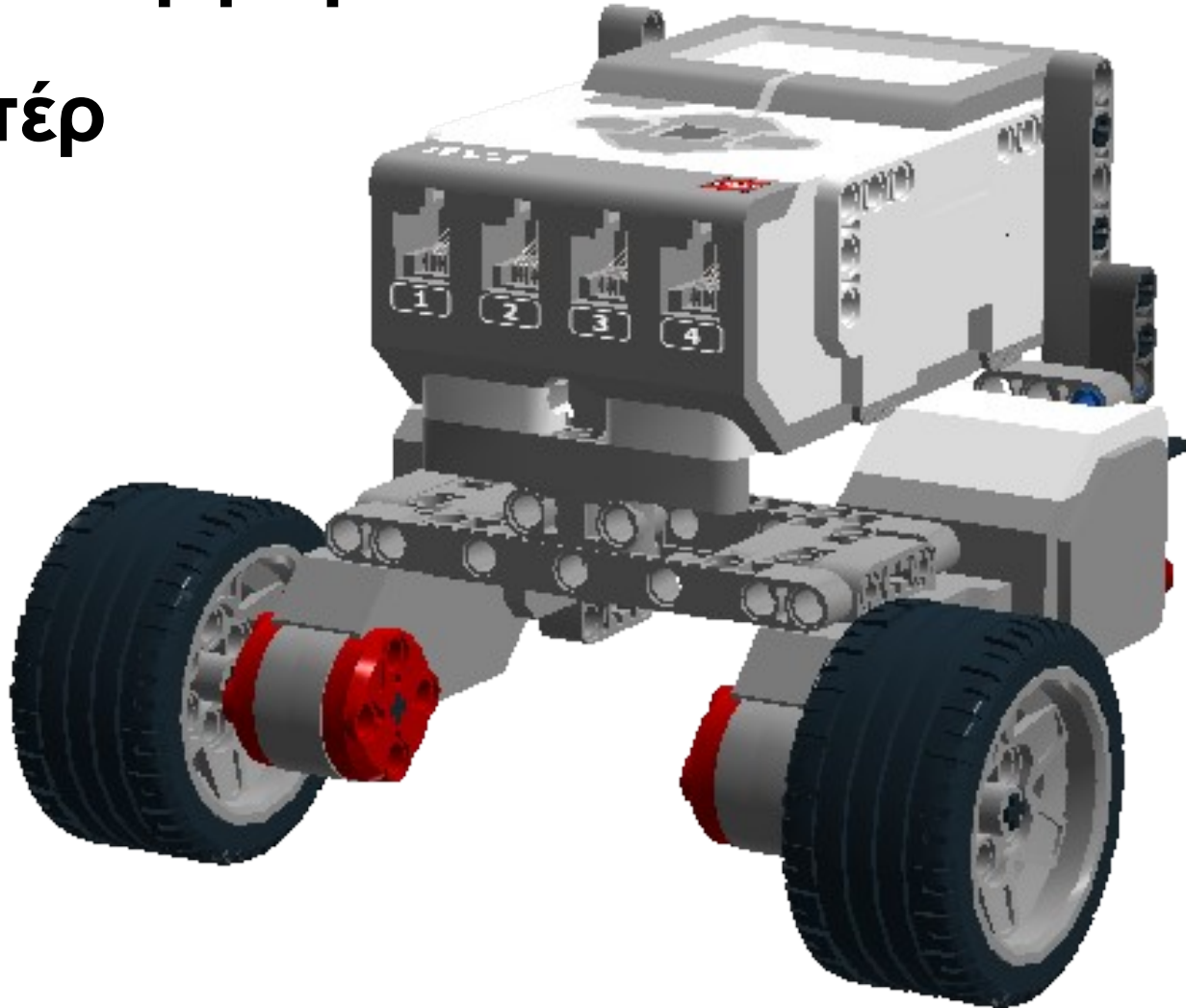
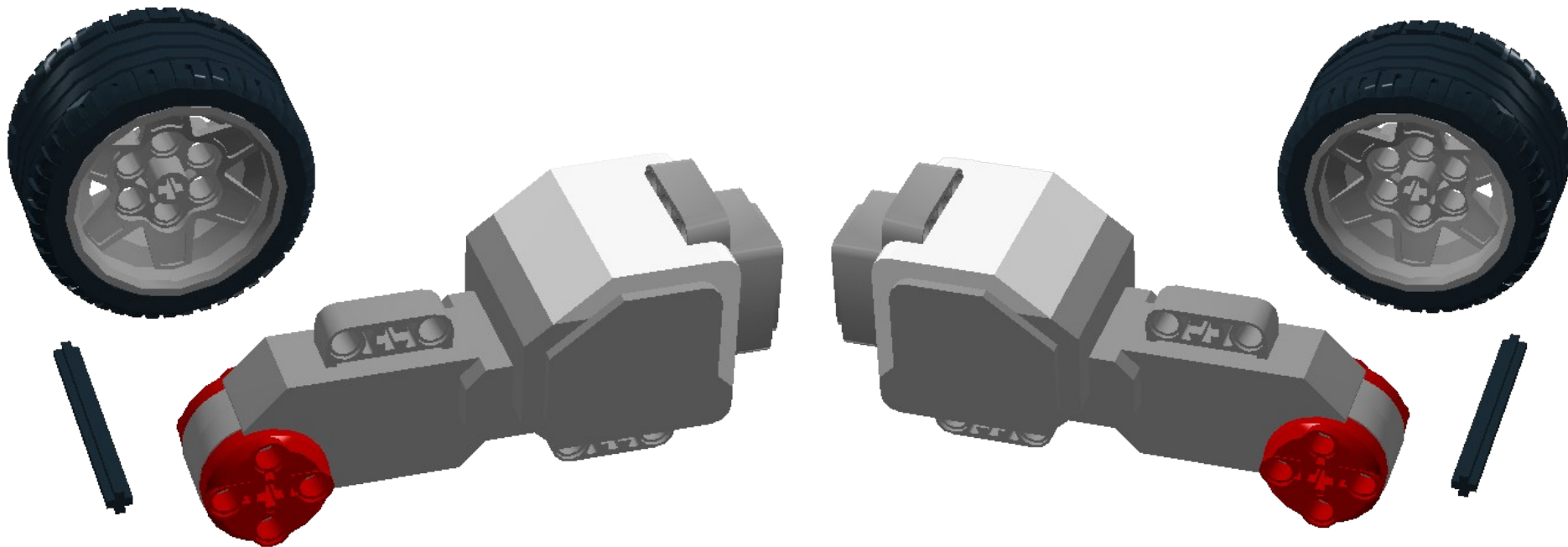


Συναρμολόγηση απλού robot με 2 μοτέρ



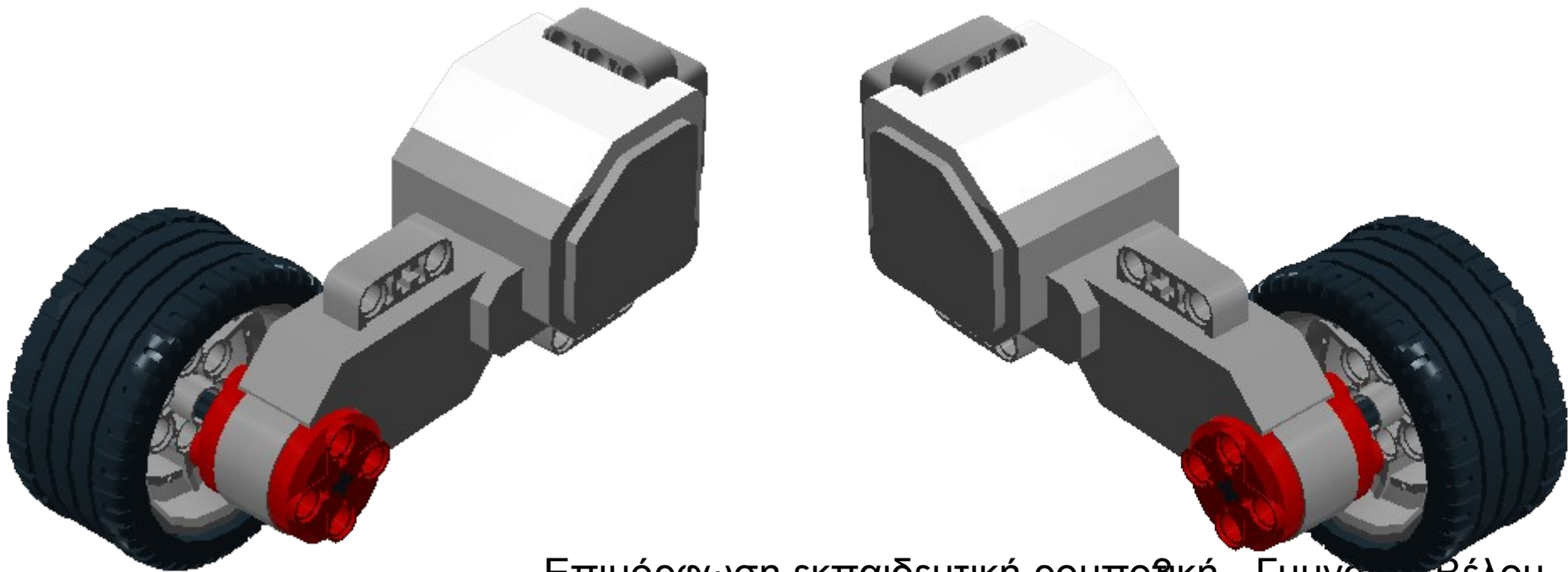
Συναρμολόγηση των κινητήριων τροχών

1. Συγκέντρωση των εξαρτημάτων



Συναρμολόγηση των κινητήριων τροχών

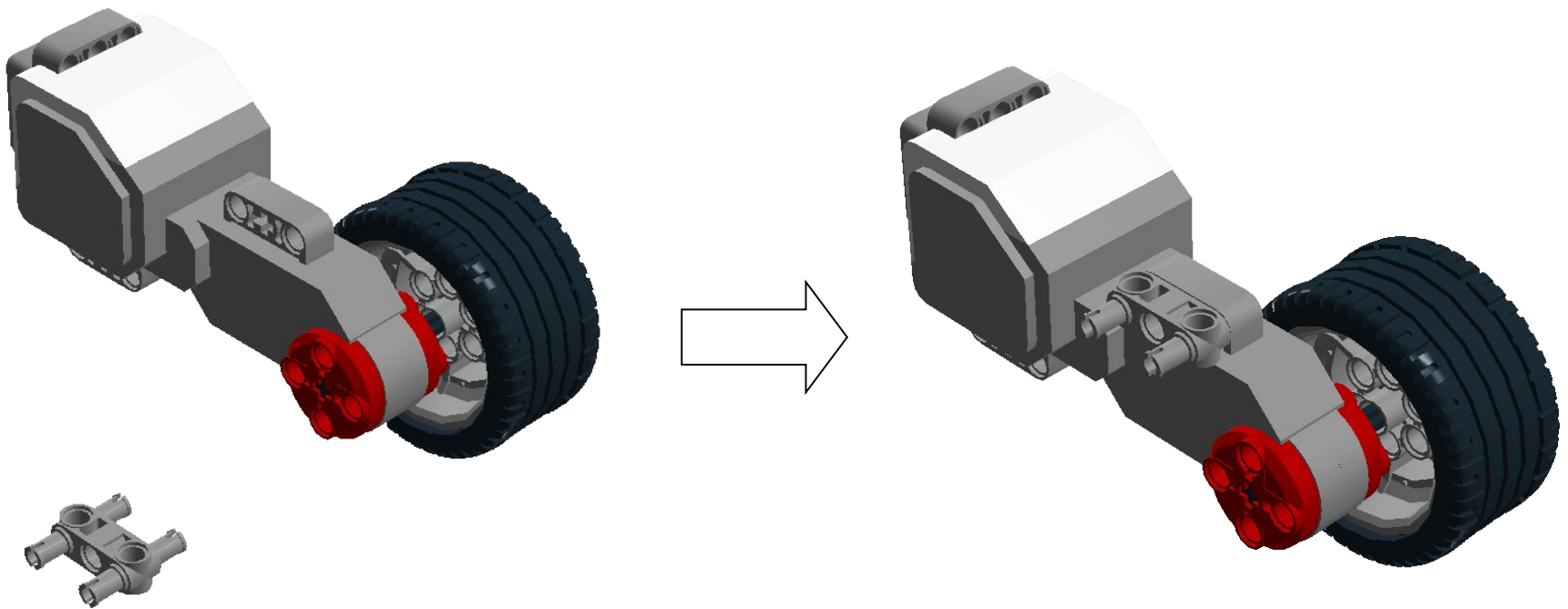
2. Συναρμολόγηση του δεξιού συστήματος και αριστερού συστήματος.



Συναρμολόγηση πλαισίου

1. Εμπρός σύνδεση μοτέρ

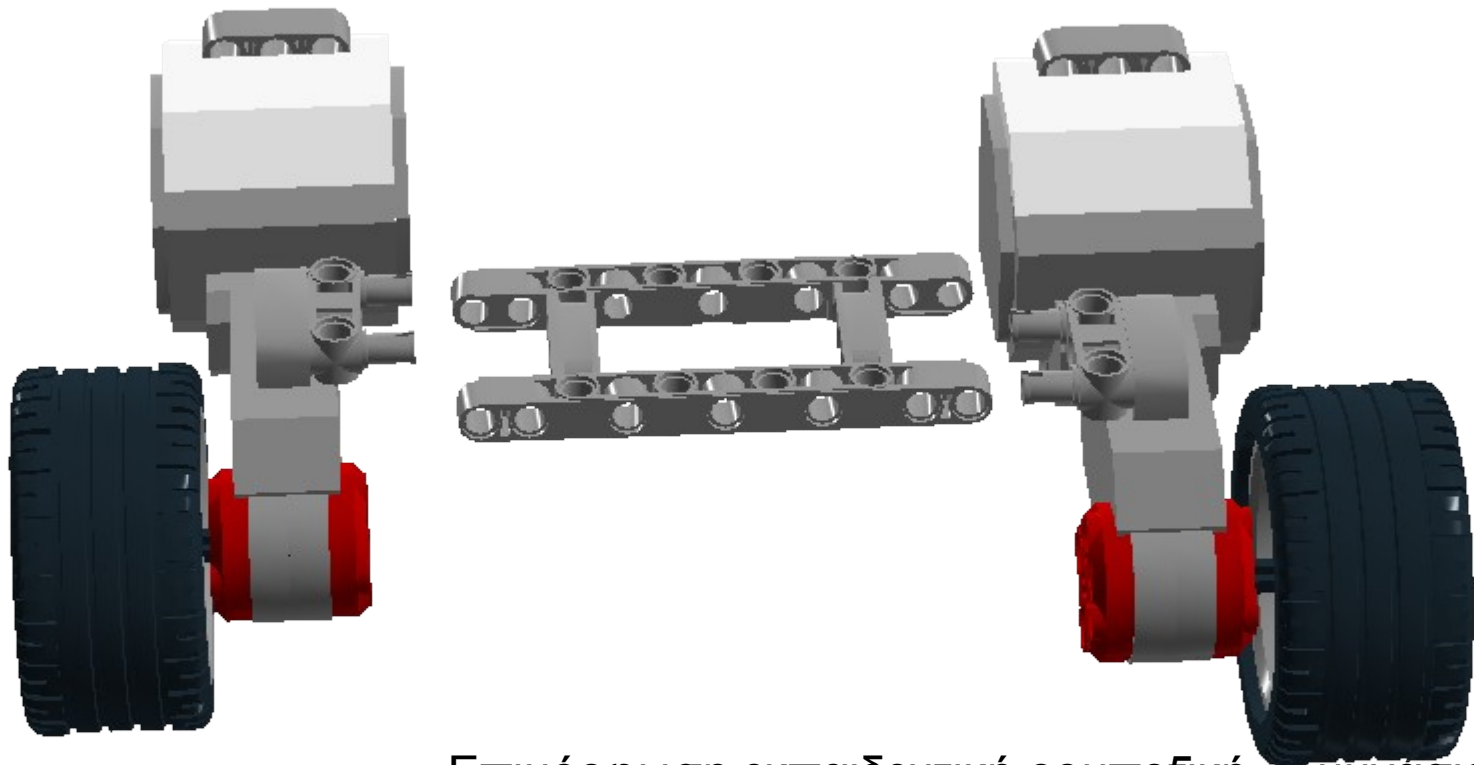
A. [αριστερό σύστημα (αντίθετα το δεξί σύστημα)]



Συναρμολόγηση πλαισίου

1. Εμπρός σύνδεση μοτέρ

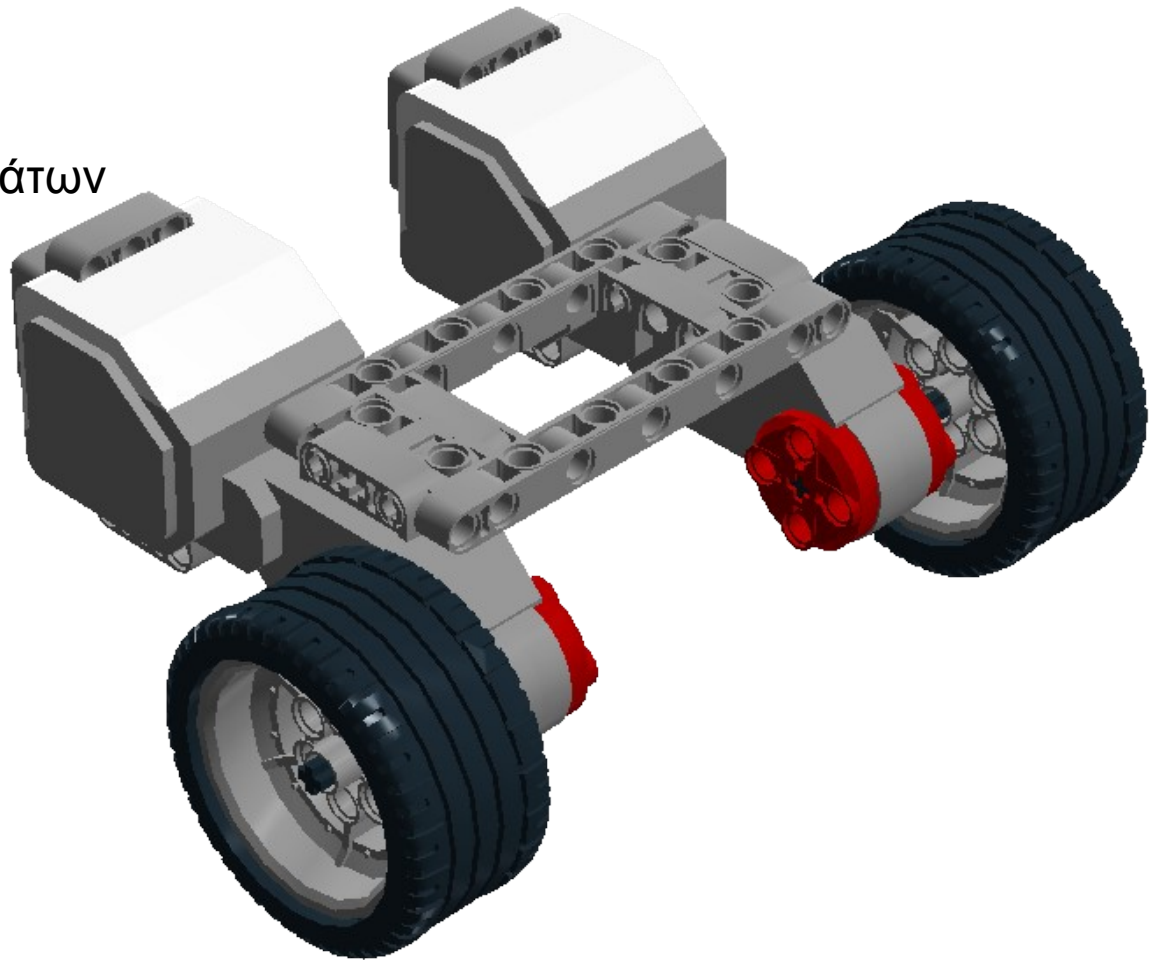
B. [Εύρεση εξαρτήματος]



Συναρμολόγηση πλαισίου

1. Εμπρός σύνδεση μοτέρ

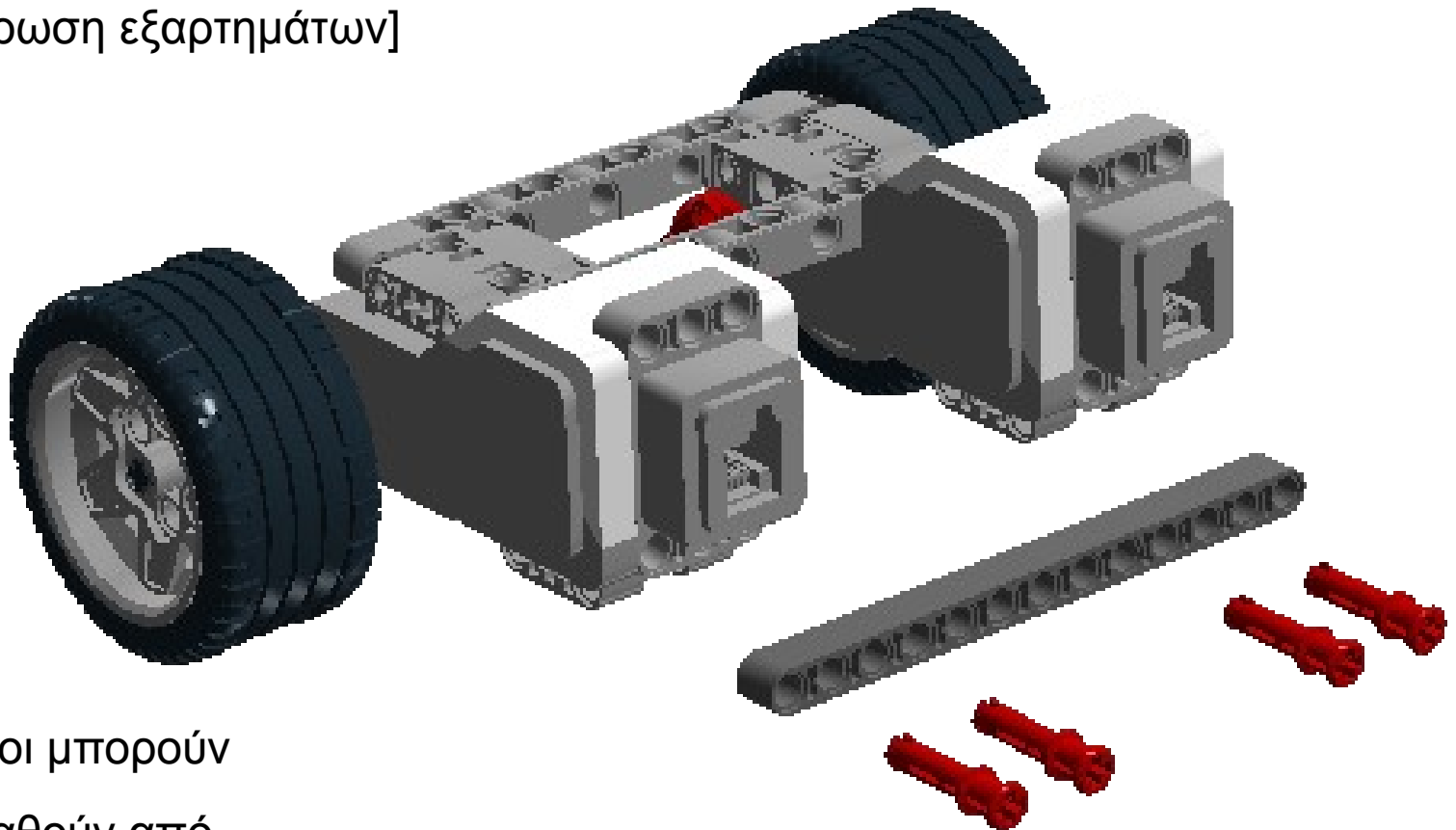
Γ. [σύνδεση των δύο συστημάτων
μοτέρ μεταξύ τους]



Συναρμολόγηση πλαισίου

2. Πίσω σύνδεση μοτέρ

A. [συγκέντρωση εξαρτημάτων]



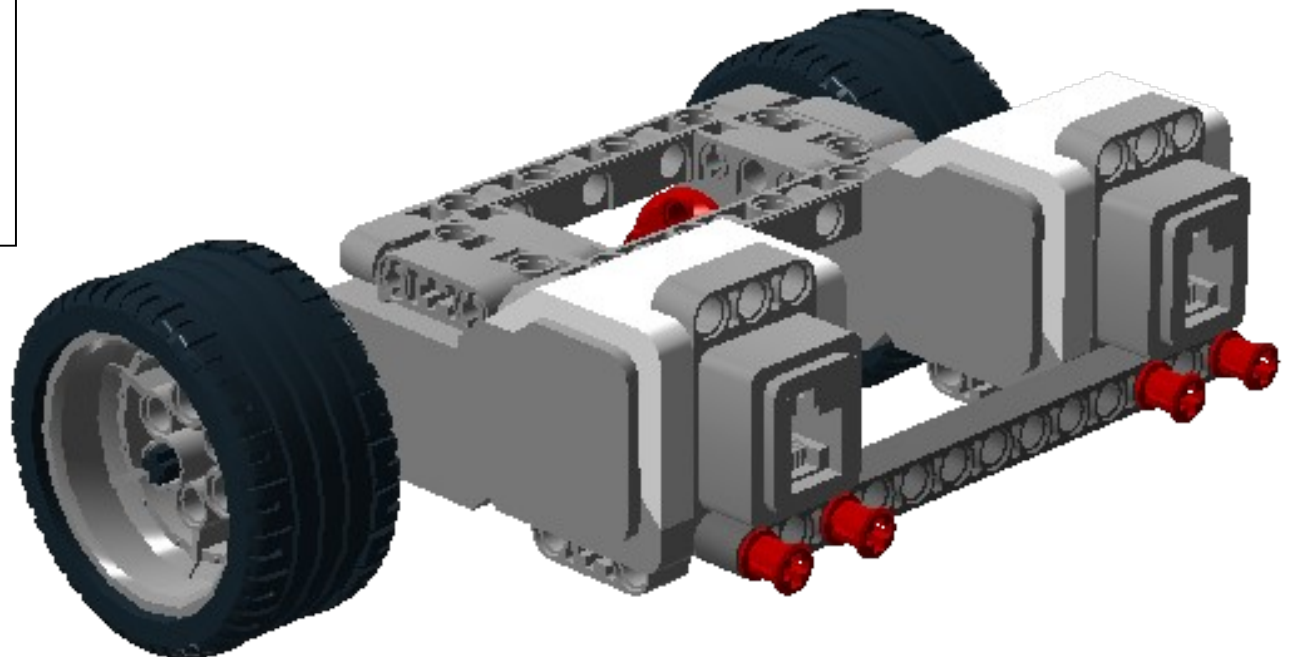
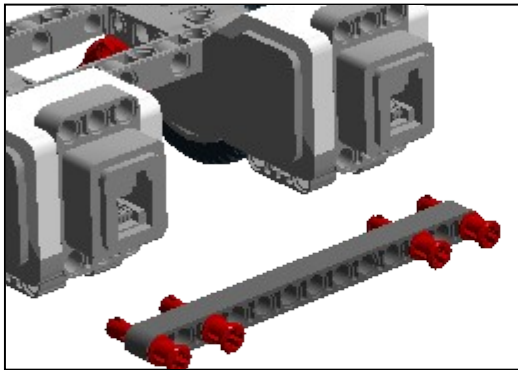
Οι κόκκινοι πύροι μπορούν να αντικατασταθούν από τους κοντούς μαύρους.

Επιμόρφωση εκπαιδευτική ρομποτική - Γυμνάσιο Βέλου

Συναρμολόγηση πλαισίου

2. Πίσω σύνδεση μοτέρ

Β. [συναρμολόγηση]



Συναρμολόγηση πλαισίου

3. Συναρμολόγηση πίσω τροχού

A. [συγκέντρωση εξαρτημάτων]



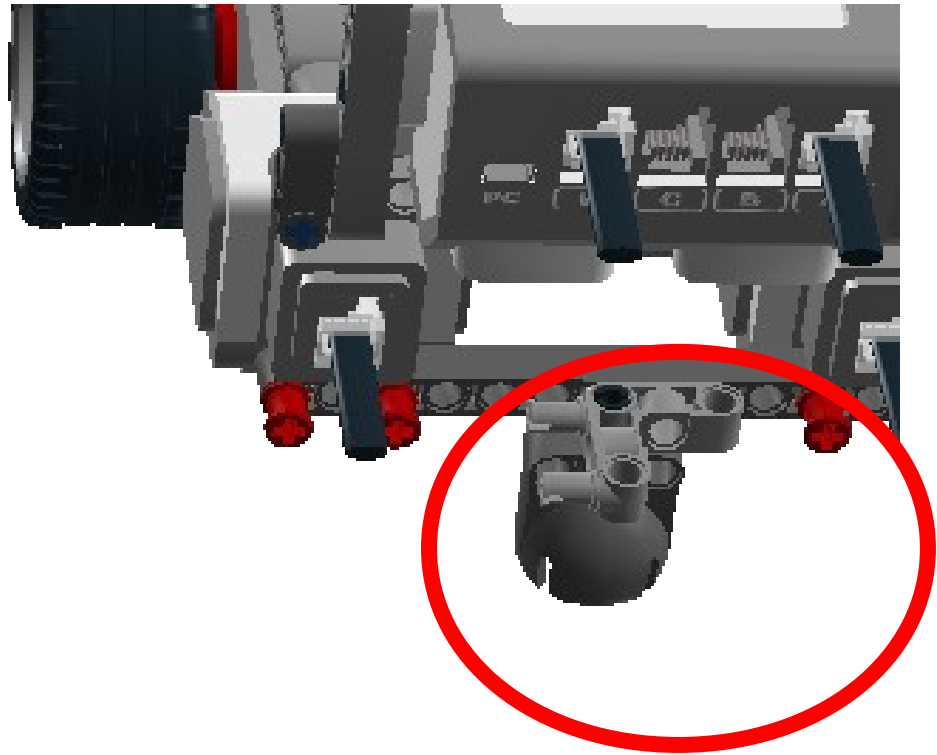
B. [συναρμολόγηση]



Συναρμολόγηση πλαισίου

3. Συναρμολόγηση πίσω τροχού

Γ. [σύνδεση τροχού στο πλαίσιο]



Τοποθέτηση κύριας μονάδας στο πλαίσιο

1. Κατασκευή βάσης

A. [συγκέντρωση εξαρτημάτων]



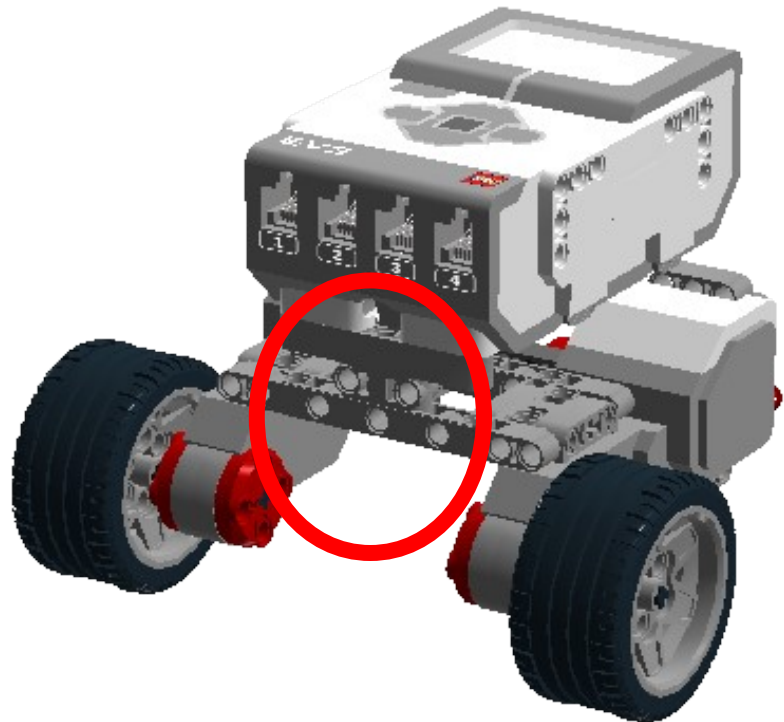
B. [συναρμολόγηση]



Τοποθέτηση κύριας μονάδας στο πλαίσιο

2. Σύνδεση κύριας μονάδας

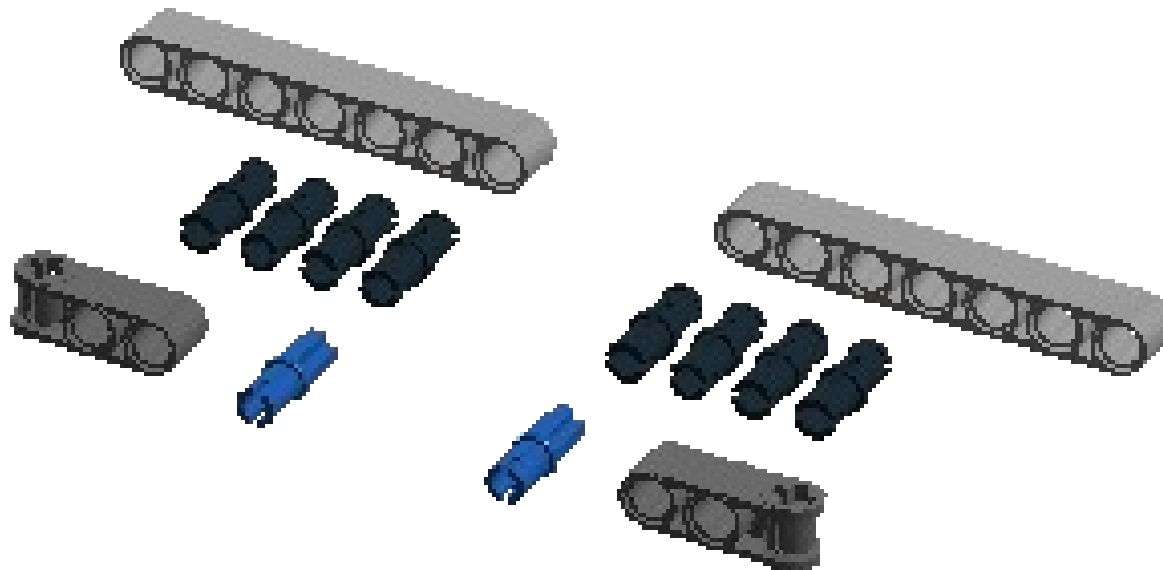
Γ. [σύνδεση]



Τοποθέτηση κύριας μονάδας στο πλαίσιο

3. Ενίσχυση σύνδεσης κύριας μονάδας με το πλαίσιο

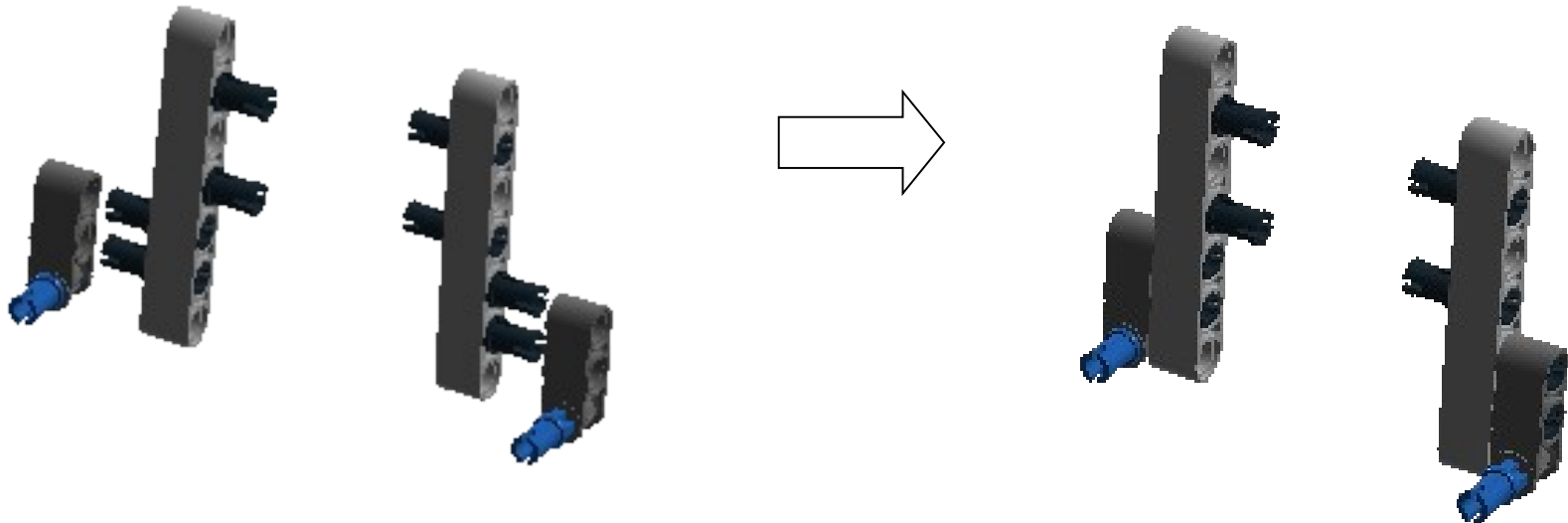
A. [συγκέντρωση εξαρτημάτων]



Τοποθέτηση κύριας μονάδας στο πλαίσιο

3. Ενίσχυση σύνδεσης κύριας μονάδας με το πλαίσιο

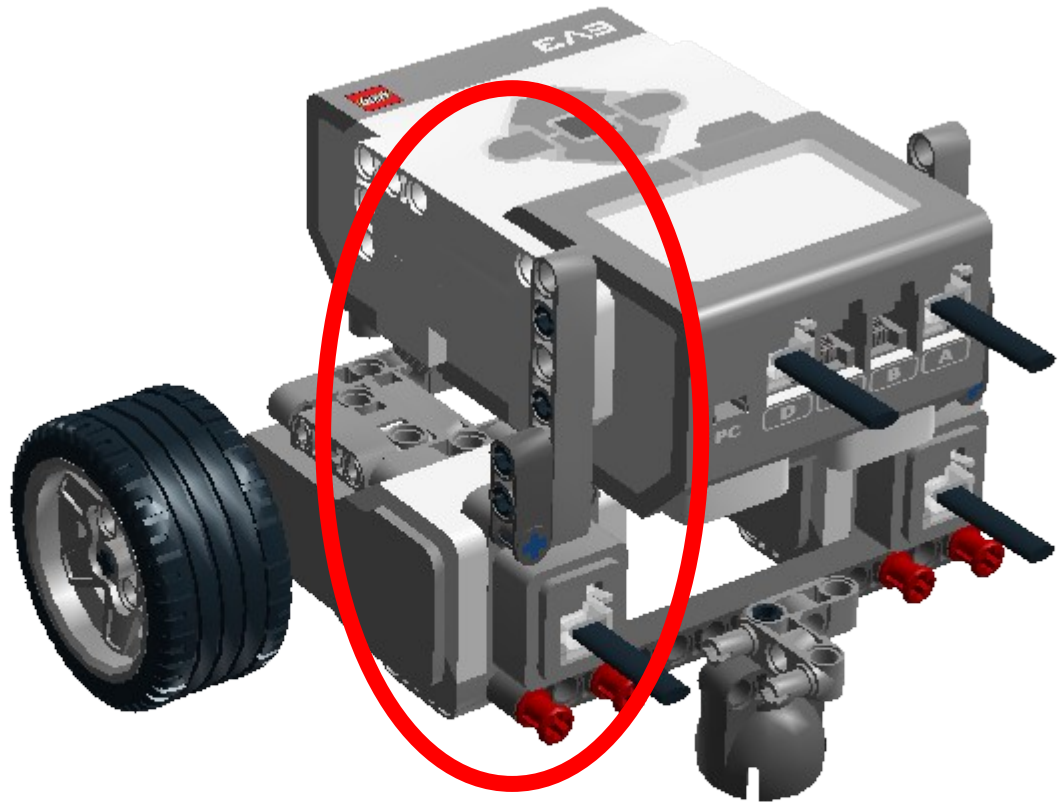
B. [συναρμολόγηση συνδέσμων]



Τοποθέτηση κύριας μονάδας στο πλαίσιο

3. Ενίσχυση σύνδεσης κύριας μονάδας με το πλαίσιο

Γ. [σύνδεση συνδέσμων
στην κύρια μονάδα και
κούμπωμα στο πλαίσιο]



Σύνδεση καλωδίων στα μοτέρ

[Θύρα A στο Αριστερό μοτέρ και θύρα D στο Δεξί μοτέρ]

