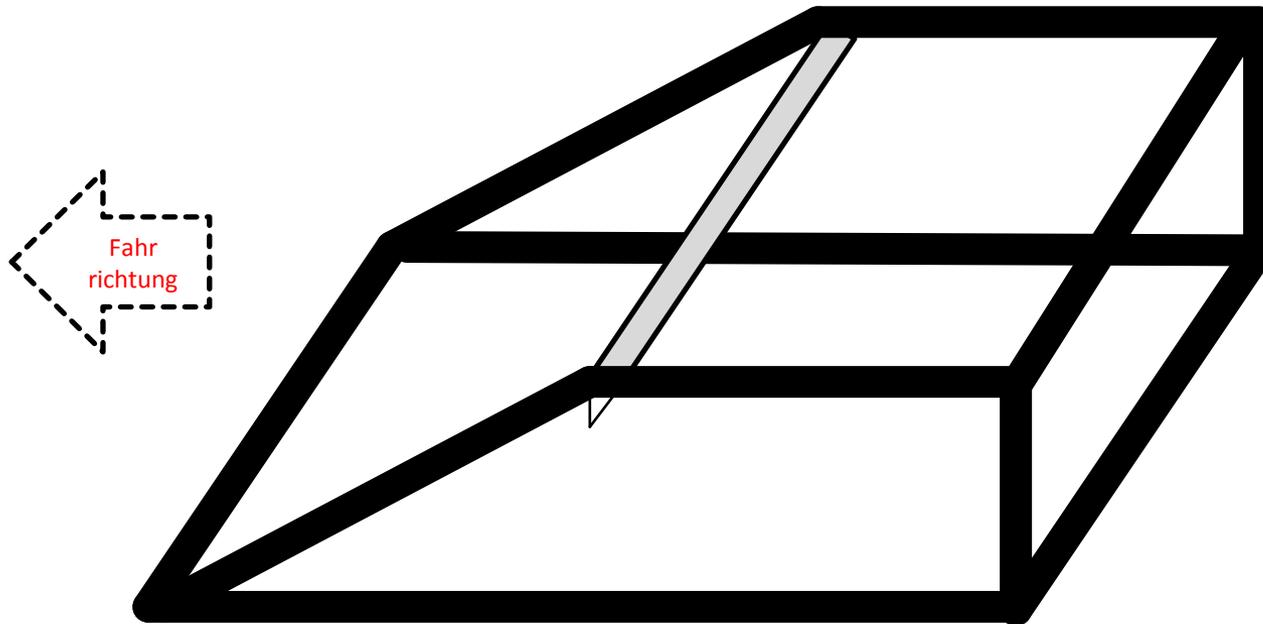


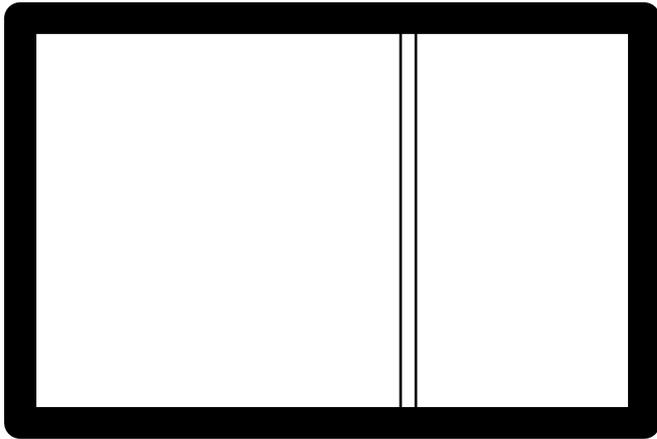
Rahmen-Mechanik

- max. Aussenmaße 660 x 450 mm (LxB)
- ca. Innen-Maße des Rahmens: 600 x 400 x 200 mm (LxBxH)
- verwindungssteife Rahmenkonstruktion aus Alu-Profil
- Bedienungs-Rahmen 400 x 150 mm hinten
- Elektronik-Rahmen 385 x 160 mm, Einschub von oben
- Akku-Halterung für 1 Stk. 12V Pb-Akku 7,5 Ah, max 2 Stk. Pb 12V7,5 mögl.
- Nutzlast ca. 8 kg
- Gewicht der Konstruktion ohne Akku – aber mit den Rad-Motore < 2 kg

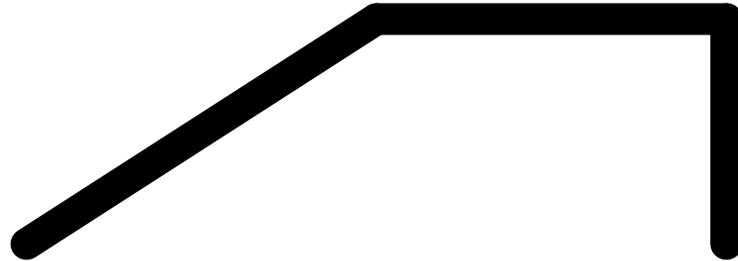


Mobile Roboter Plattform - Mechanik Konstruktion Details

Der komplette Rahmen besteht aus 2 Teile. Der Bodenrahmen und der Aufbaurahmen. Der Aufbaurahmen kann an die eigenen Bedürfnisse leicht angepasst werden. Es ist jedoch darauf zu achten welche Rahmen-Verbindungselemente zur Verfügung stehen. Für die Einbauteile werden i.d.R. Alu-Winkel verwendet.



Bodenrahmen

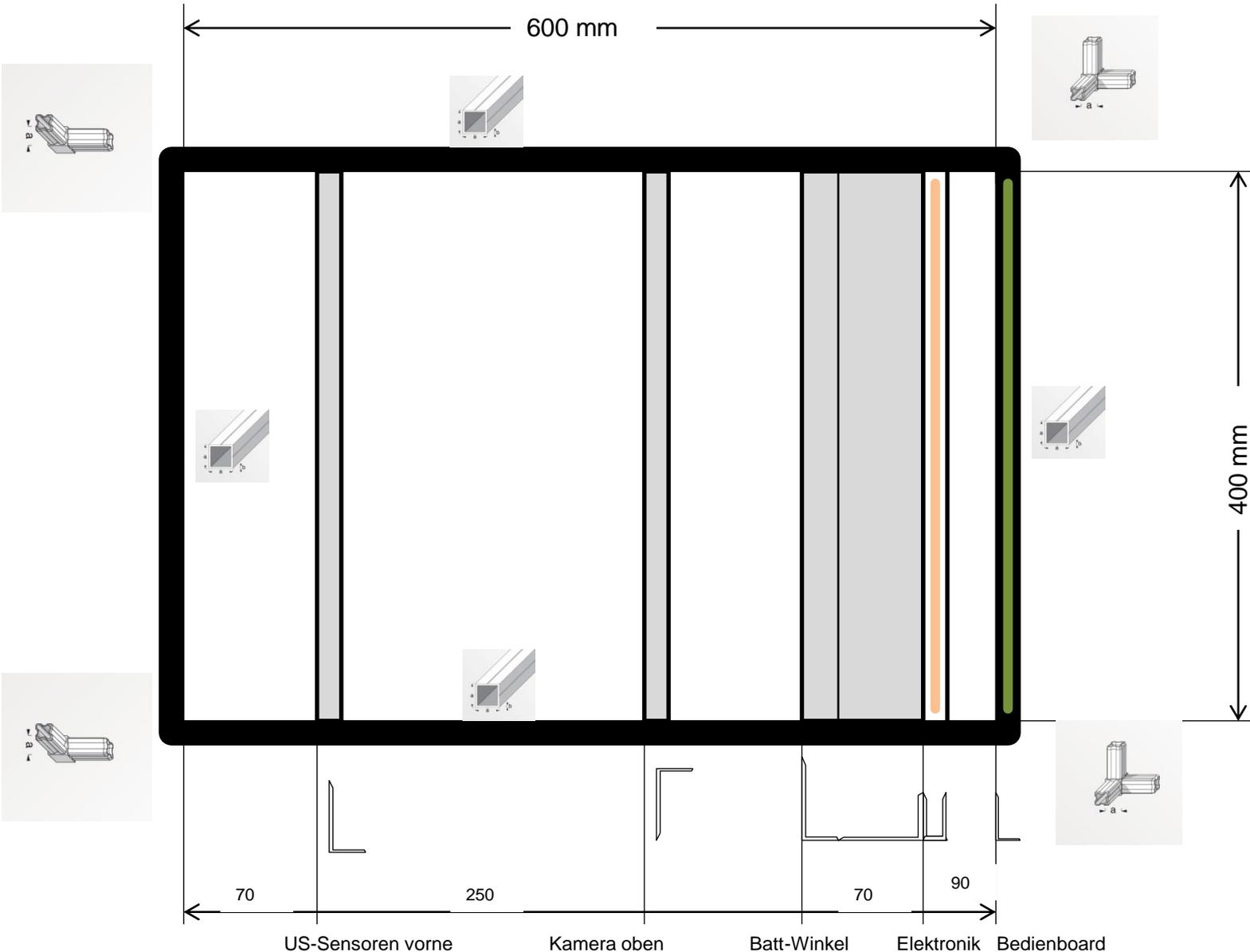


Aufbaurahmen

Grundsätzlich ist die Rahmengröße und Form an jeden Anwendungsfall anpassbar.

Bei Rahmen mit größeren Abmessungen sollte die Steifigkeit der Konstruktion neu überdacht werden.

Mobile Roboter Plattform - Mechanik Konstruktion Details des Grund-Rahmen v.o.

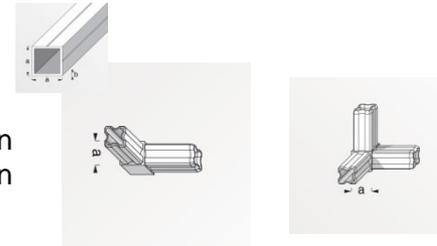


Boden-Rahmenelemente:

Alfer Combitech-System connect 23,5 mm (<http://www.alfer.com/>)
 23,5 Alu-Profil Vierkantrohr blank

2 Stk Längsträger 600 mm
 2 Stk Querträger 400 mm

2 Stk Verbinder 90 Grad, 2 Zapfen
 2 Stk Verbinder 90 Grad, 3 Zapfen



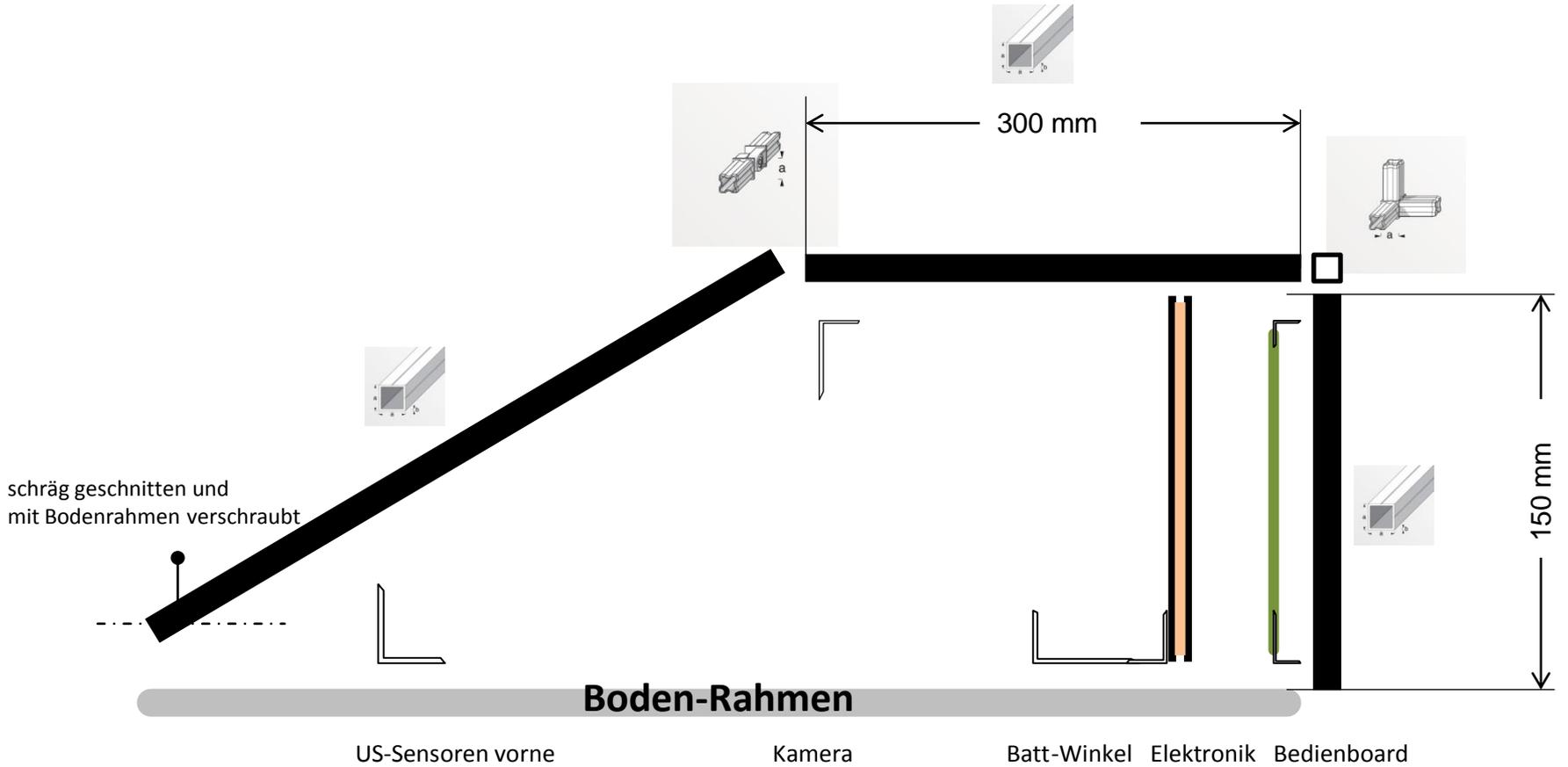
Einbauträger
alle Winkel 445 mm lang, Alu-Winkel blank

US-Sensoren vorne	1 Stk.	35x20x1 mm	2 Stk. US-Sensoren
Akku-Winkel	2 Stk.	45x22x1 mm	PbAkku 12V,7,5Ah
Elektronikboard U-Schiene	3 Stk.	10x10mm unten und seitlich	
Bedienboard Winkel	1 Stk unten 1 Stk oben	35x20x1 mm am Board befestigt 20x20x1mm am Board befestigt	1 Stk. US-Sensor

Träger für MähMotor -> siehe Mähmotor-Mechanik

Aufbau der Stoßstange mit Kontaktschalter -> siehe Kontaktschalter-Mechanik

Grundsätzlich ist der Aufbau an jeden Anwendungsfall anpassbar.

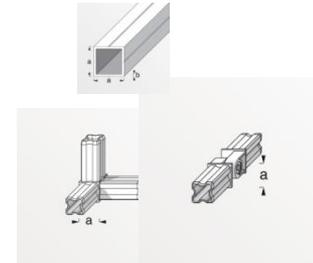


Aufbau-Rahmenelemente:

Alfer Combitech-System connect 23,5 mm

23,5 Alu-Profil Vierkantrohr blank

- | | |
|------------------------|-------------------|
| 2 Stk Längsträger | 300 mm |
| 1 Stk Querträger | 400 mm |
| 2 Stk Schrägträger | 305 mm (ca.) |
| 2 Stk Verbinder | 90 Grad, 3 Zapfen |
| 2 Stk Gelenk-Verbinder | 2 Zapfen |



Kamera-Träger

Winkel für Kamera zur Objekerkennung

- | | |
|-------------------------|-------------------------|
| 1 Stk. Alu-Winkel blank | 35 x20x1 mm, 445mm lang |
|-------------------------|-------------------------|

Optional

Bedienfeld-Platte

- 1 Stk. Hart-PVC-Platte 400x150x3
- 1 Stk. Winkel ALU 36x20, 400mm lang
- 1 Stk. Winkel ALU 20x20, 400mm lang

anderes Material ist möglich

Elektrik/Elektronik - Einbauteile ist als Vorschlag zu verstehen

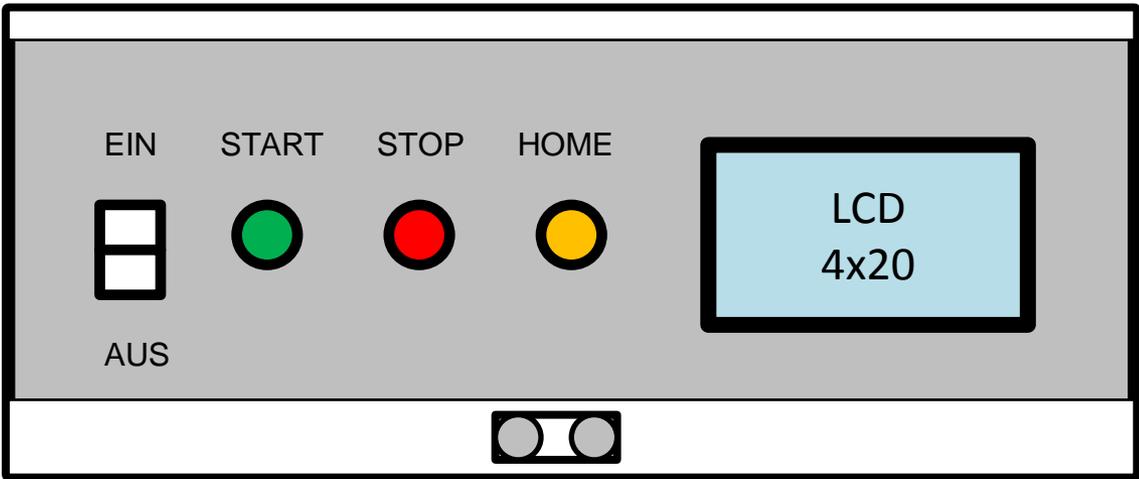
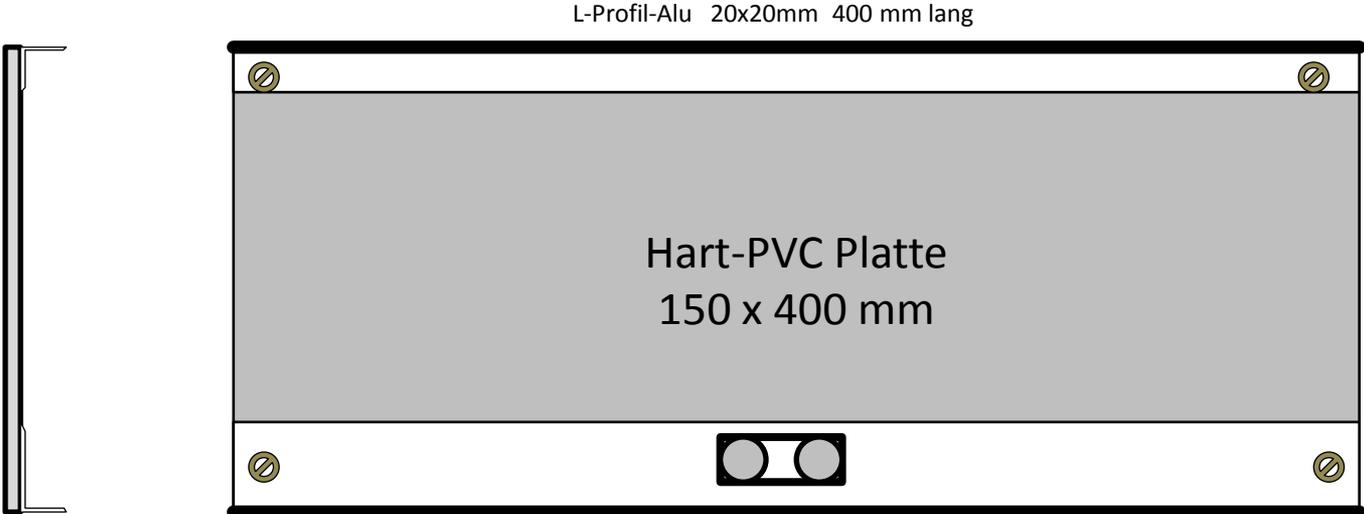
Elektronik-Platte

- 1 Stk. Hart-PVC-Platte 395x160x3
- 1 Stk. U-Schiene als Griff , ALU 10x10, 380mm lang

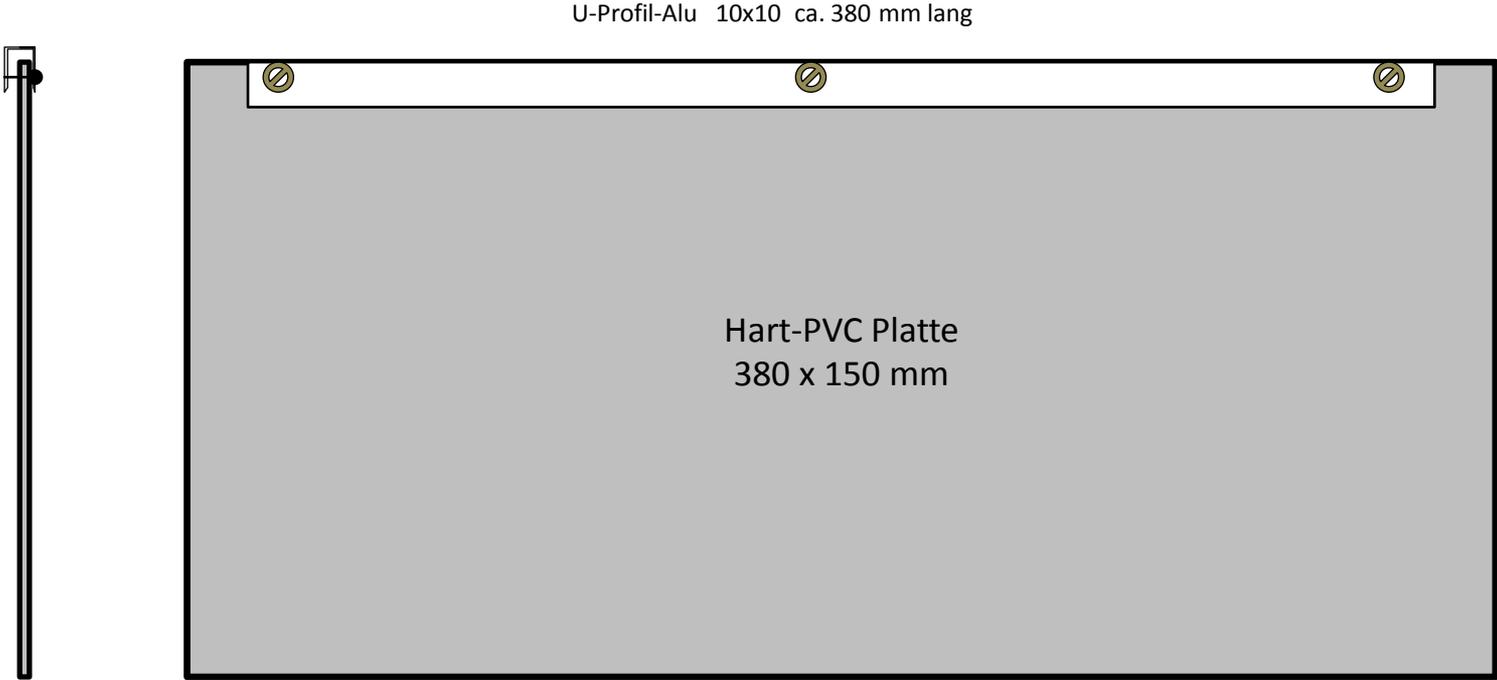
anderes Material ist möglich

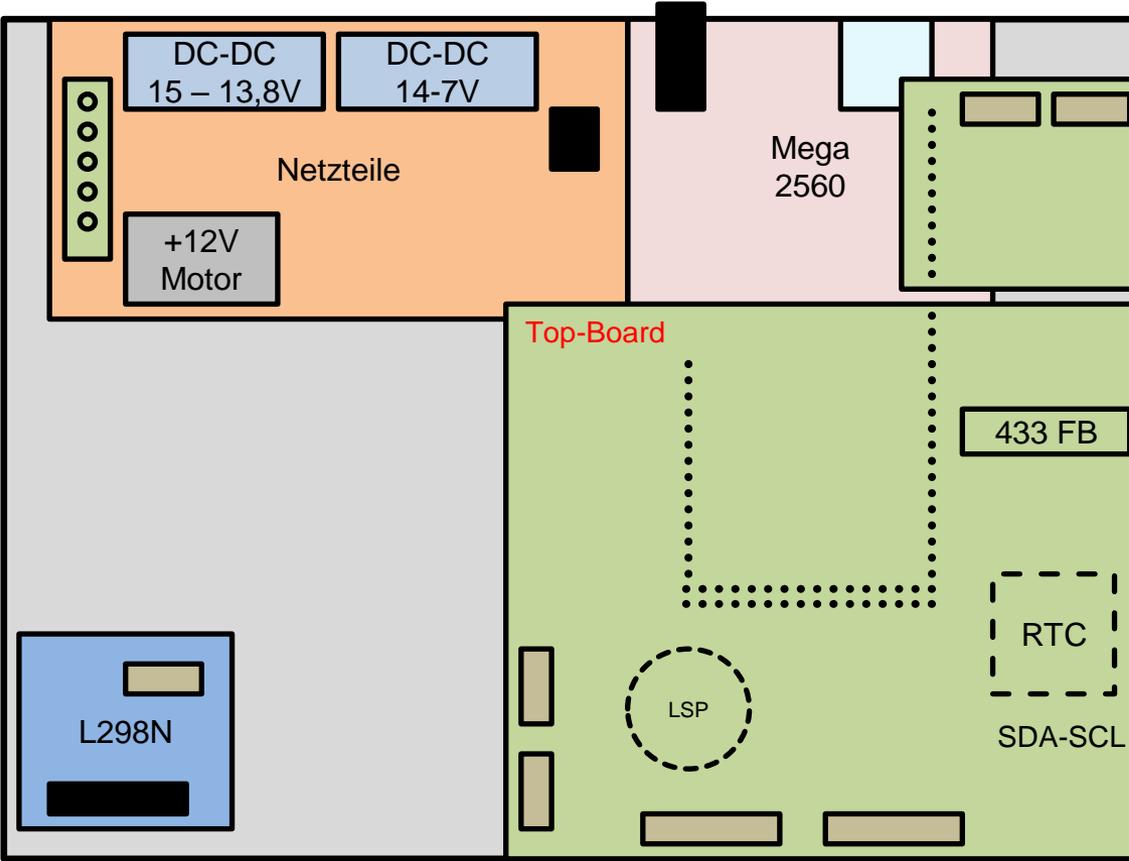
Elektronik Anodnung ist als Vorschlag zu verstehen

Mobile Roboter Plattform - Mechanik Konstruktion Bedienungs Board

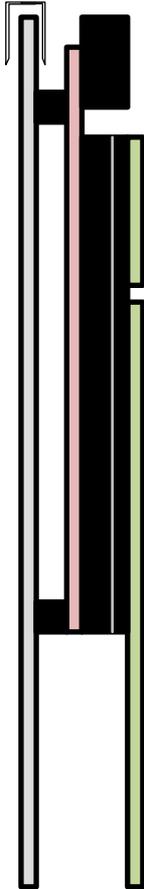


Vorschlag für die Anordnung eines Bedienfeldes





Mögliche Anordnung der Elektronik Module , siehe auch Elektronik-Module



seitliche Sicht