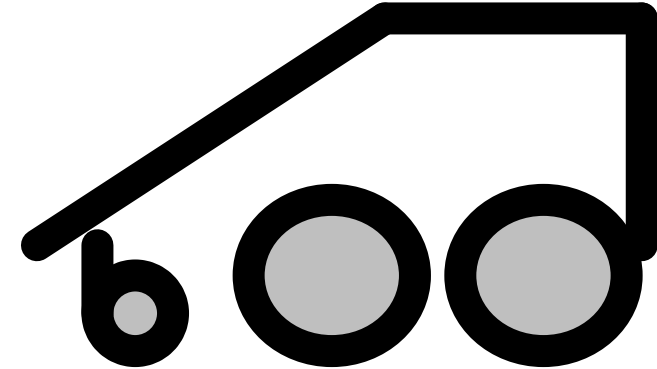
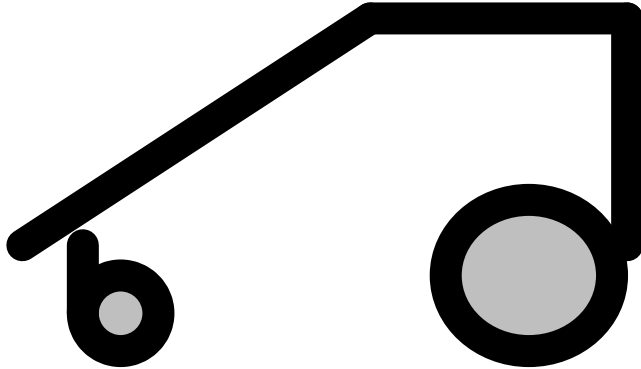


## Standard-Antrieb 2 Rad-Motore

- Pb Akku 12V, 7,5 Ah ( 2,5kg) oder LiPo 14V, 5 Ah (1 kg)
- 2 x Antriebsmotor 12V, nach Getriebe ca 30-40 U/min
- 2 Stützräder vorne

## 4WD-Antrieb

- 2 x LiPo 14V, 5 Ah (2 kg)
- 4 x Antriebsmotor 12V, nach Getriebe ca 60 U/min
- 2 Stützräder vorne



Grundsätzlich sind Getriebe-Motor und Radgröße an jeden Anwendungsfall anpassbar.

## Die bei dieser Konstruktion verwendbaren Motore und Räder

### Motor + Getriebe

12 – 24 V Getriebe-Motor mit Metallstirnrad-Getriebe  
Ausgangsdrehzahl nach Getriebe zwischen 30 und 60 U/min  
Ausgangs-Drehmoment ca. 0,5 Nm (= 50Ncm)  
Ausgangs-Achsdurchmesser 6mm abgeflacht  
Getriebe-Durchmesser 37 mm  
Gesamt-Länge mit Getriebe ca. 120 mm



### Räder + Stützrollen

Die verwendeten Räder sollten min. 150 mm Durchmesser haben.  
Rad-Achsdurchmesser 10 mm.

Die Stützrollen oder Apparate-Lenkrolle ca. 70 mm Höhe  
Räder und Rollen erhalten sie hier:

[Wagner System GmbH](#)

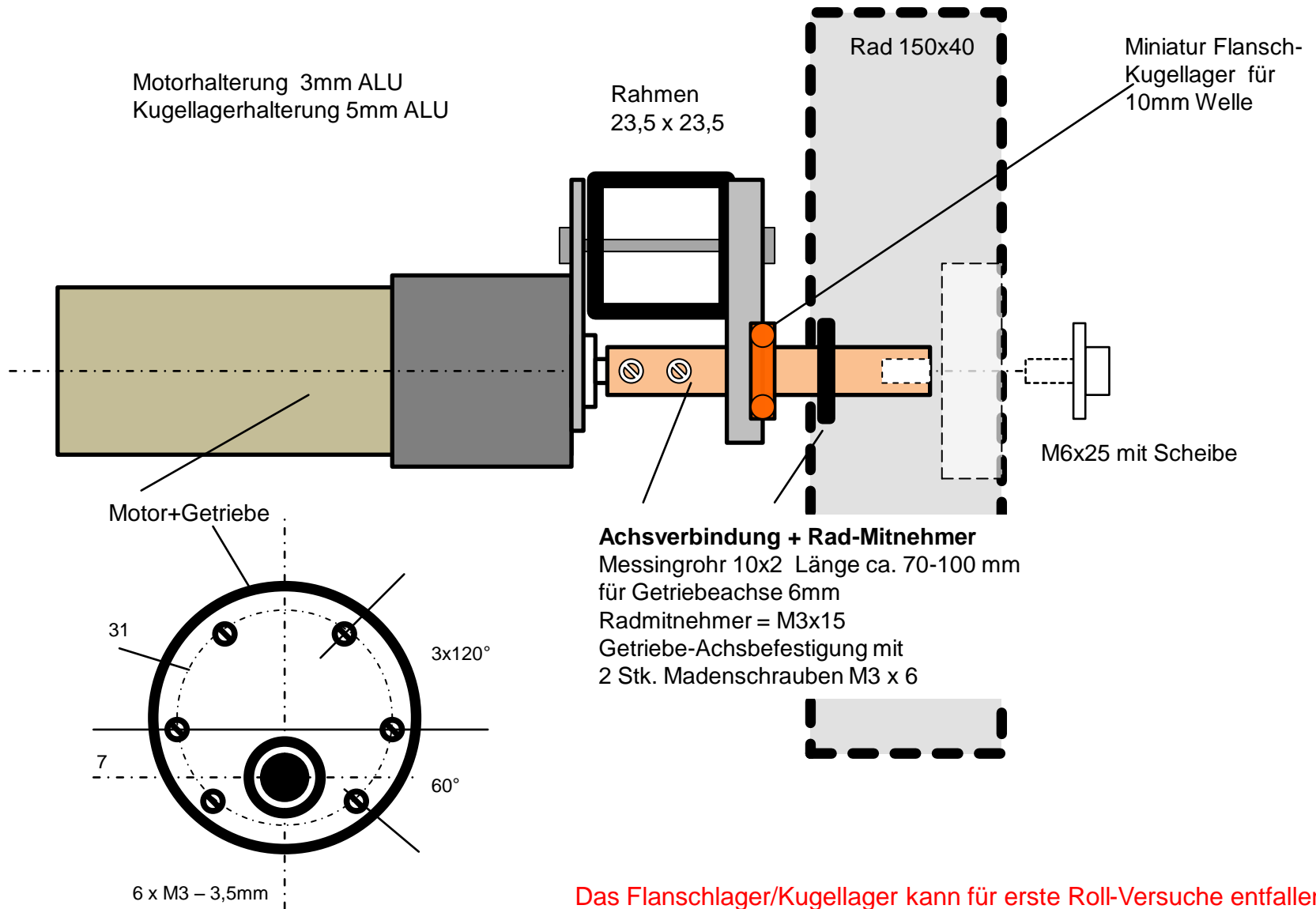
[Tullastraße 19, D-77933 Lahr](#)

[Phone +49 \(0\) 7821/9477-0, Fax +49 \(0\) 7821/9477-60](#)

[info@wagner-system.de](mailto:info@wagner-system.de), [www.wagner-system.de](http://www.wagner-system.de)

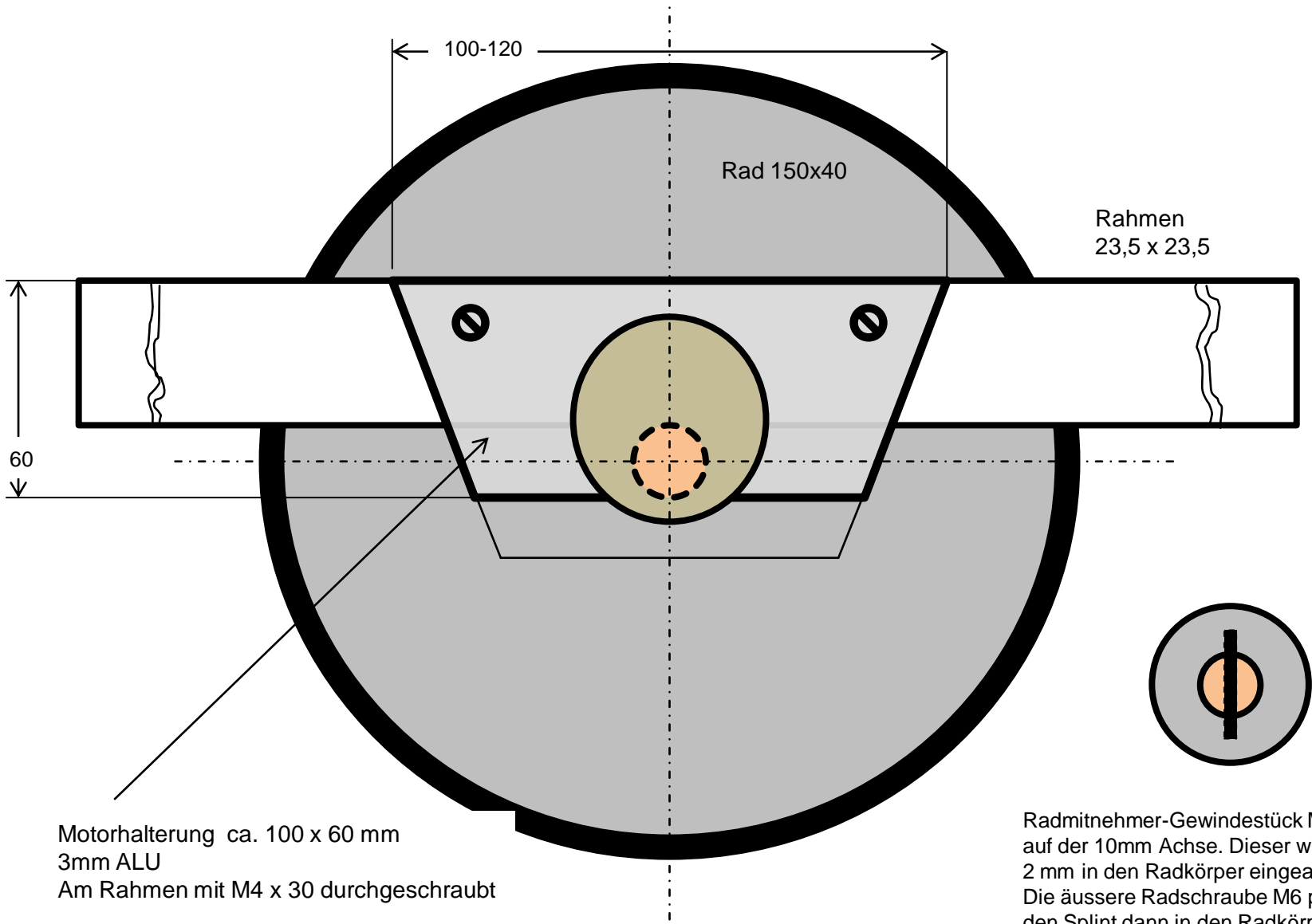


# Rasen-Roboter - Mechanik Konstruktion Rad-Antrieb



Das Flanschlager/Kugellager kann für erste Roll-Versuche entfallen

# Rasen-Roboter - Mechanik Konstruktion Rad-Antrieb



## Rad-Antrieb Teile

2 Stk. DC-Getriebe-Motor 12V, Metall-Getriebe bis 60U/min., ca. 0,5 – 1 Nm Drehmoment, 6 mm Achse

2 Stk. Kunststoff-Rad min. 150 mm Durchmesser, ca. 35-40 mm breit

2 Stk. Motor Halterung ALU 80x60x3 mm

2 Stk. M4x40 für Motor-Halterung am Rahmen

2 Stk. Radwellen-Rohr Messing 80x10x2, Messingrohr AussenD 10 mm, InnenD 6 mm,

2 Stk M3x6 Madenschraube

1 Stk. M3x18 Radmitnehmer, Gewindestück

1 Stk. M6x20 Radschraube mit Scheibe

2 Stk. Miniatur-Flansch-Kugellager für 10mm Achse, Blech oder Kunststoff

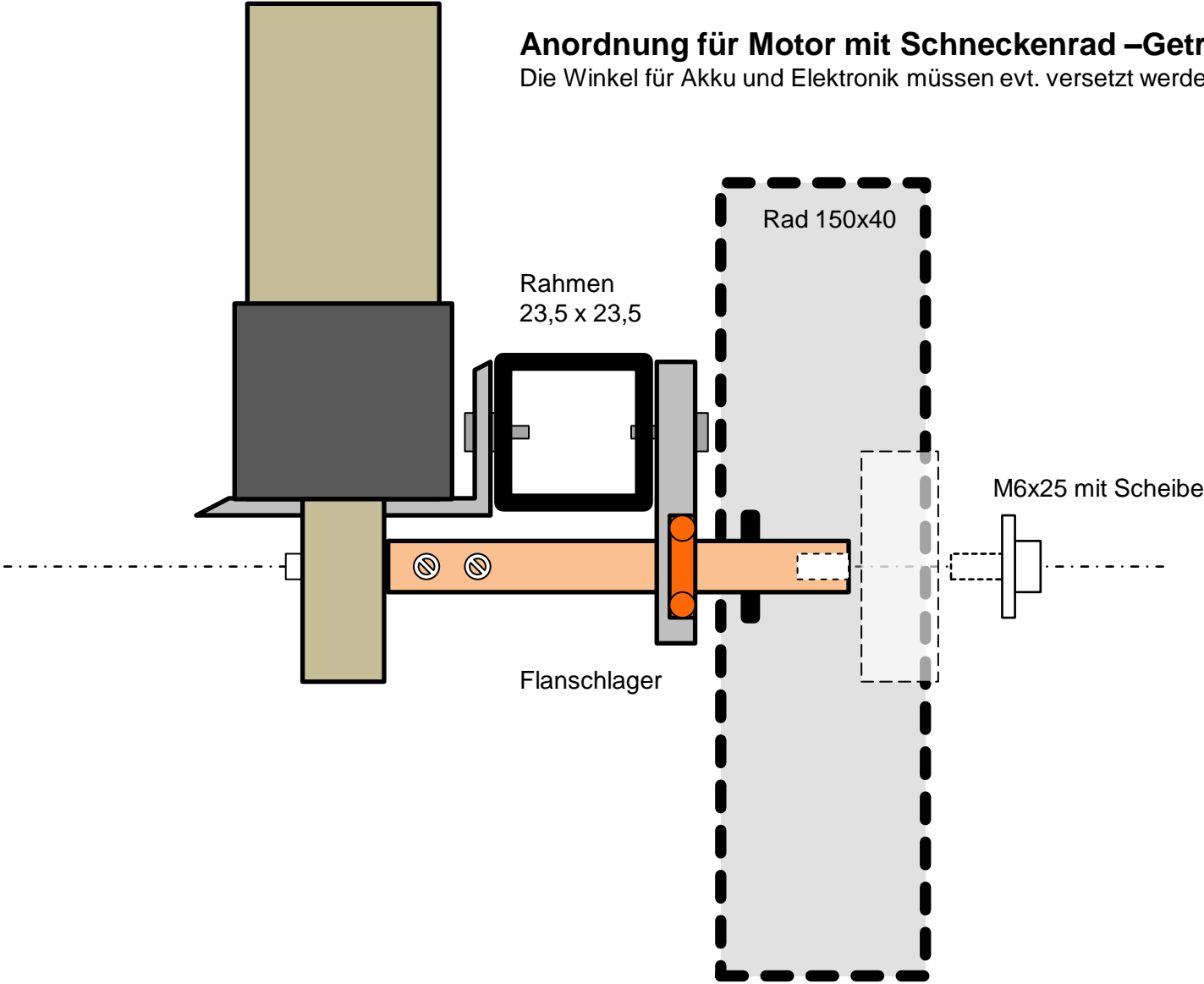
2 Stk. Halterung für das Kugellager je nach Lager-Ausführung aus ALU 3 mm  
oder

2 Stk. Miniatur-Flansch-Kugellager für 10mm Achse zum einpressen in die Halterung



### Anordnung für Motor mit Schneckenrad –Getriebe

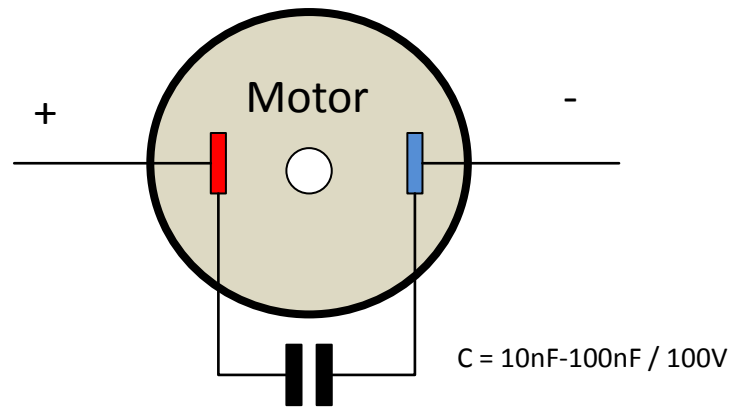
Die Winkel für Akku und Elektronik müssen evt. versetzt werden



# Rasen-Roboter - Mechanik Konstruktion Rad-Antrieb

Entstörung des Rad- bzw. Mähmotor

Minimal Entstörung



Maximal Entstörung

