

ГрузоТРИК – схема сборки

Общий вид модели



Содержание

Общий вид модели.....	1
Необходимые детали и комплектующие для сборки	3
Основание	4
Кузов	7
Бампер.....	17
Поворотные механизмы.....	22
Ходовая часть.....	26
Контроллер.....	30

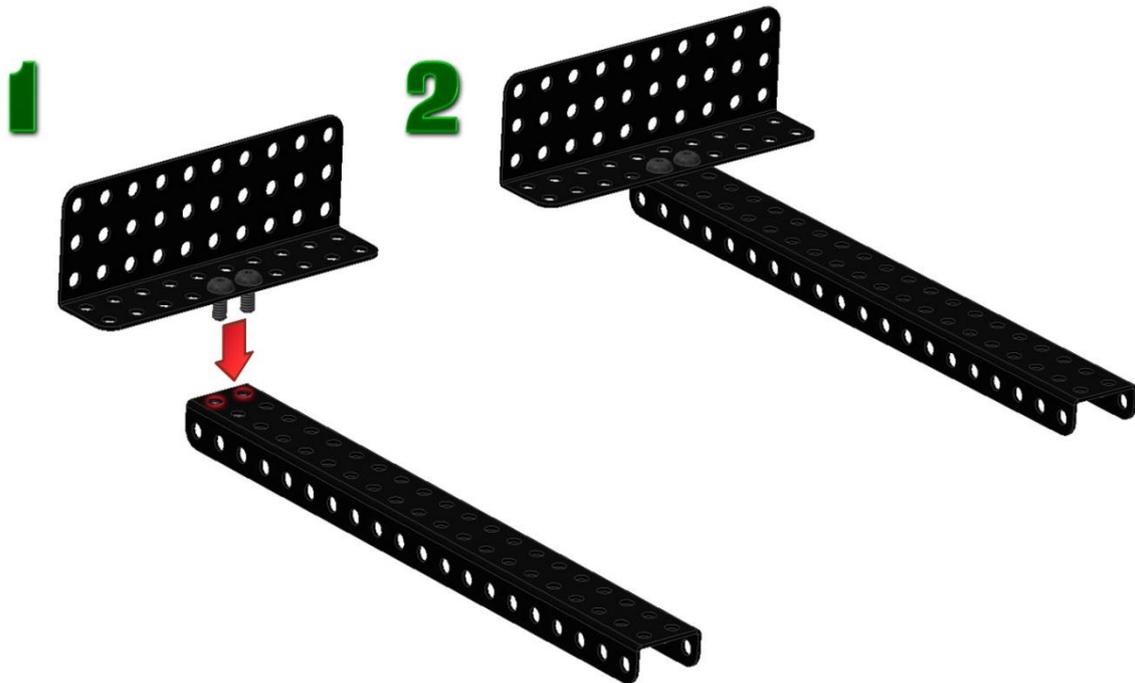
Необходимые детали и комплектующие для сборки

Для сборки модели потребуются следующие детали

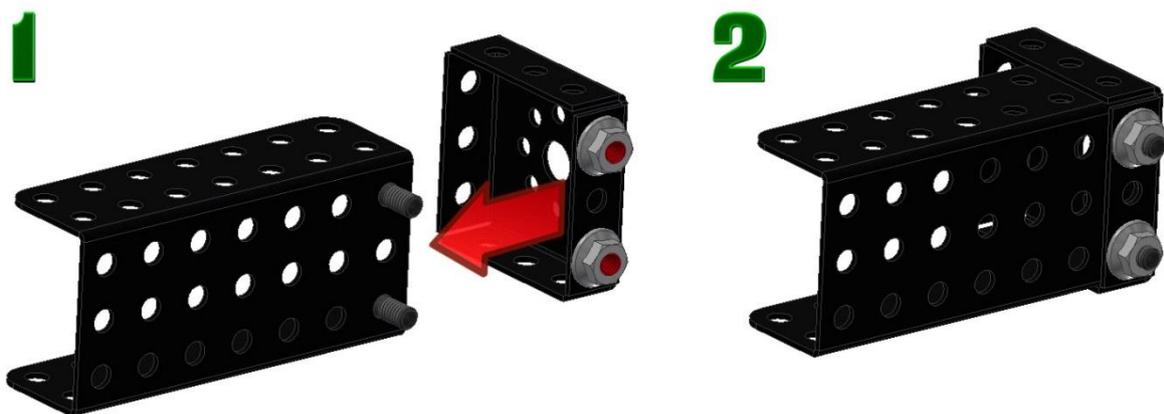
1. Угол 3x2x10, 3 шт.,
2. Угол 5x3x10, 1 шт.,
3. Угол плоский 5x5 90°, 2 шт.,
4. Угол плоский 5x5 135°, 1 шт.,
5. Уголок 1 x1x5, 4 шт.,
6. Уголок 1x1x3, 8 шт.,
7. Уголок 1x1x1, 2 шт.,
8. Швеллер на 12 см, 2 шт.,
9. Плоский адаптер на силовой мотор, 4 шт.,
10. Адаптер силового мотора 25D(1x3x1), 2 шт.,
11. Пластина 1x5, 2 шт.,
12. Пластина 1x10, 1 шт.,
13. Пластина 2x10, 3 шт.,
14. Балка 1x2x1x20, 1 шт.,
15. Балка 1x2x1x15, 2 шт.,
16. Балка 2x3x2x7, 2 шт.,
17. Плоский треугольник 4x4, 2 шт.,
18. Сервопривод, 2 шт.,
19. Ось 25 мм, 2 шт.,
20. Ось 165 мм, 1 шт.,
21. Стопорное кольцо, 4 шт.,
22. Контроллер ТРИК, 1 шт.,
23. Аккумулятор, 1 шт.,
24. Набор винтов и гаек М4,
25. Набор винтов и гаек М3,
26. Винт М4x25, 1 шт.,
27. Гайка стопорная, 10 шт.,
28. Набор шестигранников и комбинированный ключ,
29. Набор стяжек,
30. Силовой мотор, 2 шт.,
31. Втулка для колеса, 4 шт.,
32. Насадка алюминиевая на сервопривод, 2 шт.,
33. Пластмассовый адаптер на сервопривод, 2 шт.,
34. Колесо малое, 4 шт.

Основание

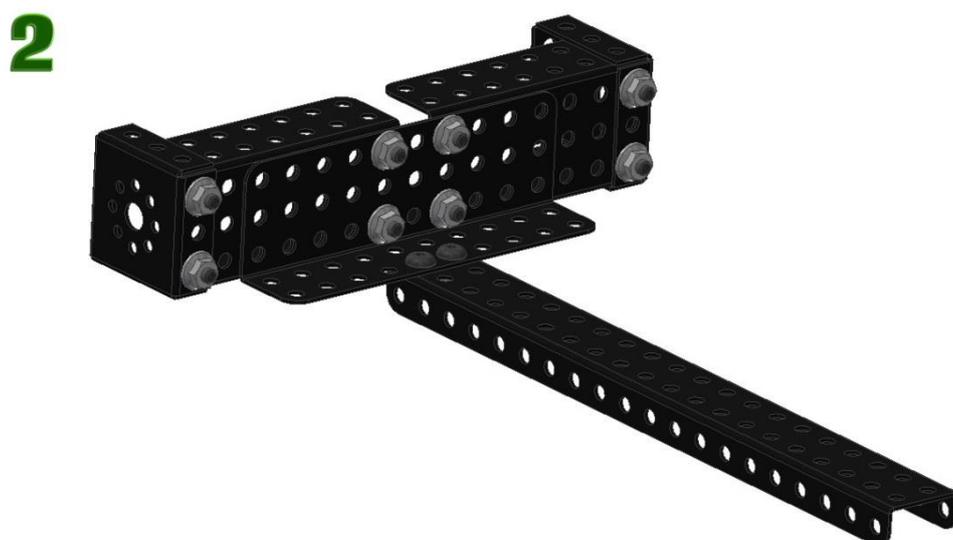
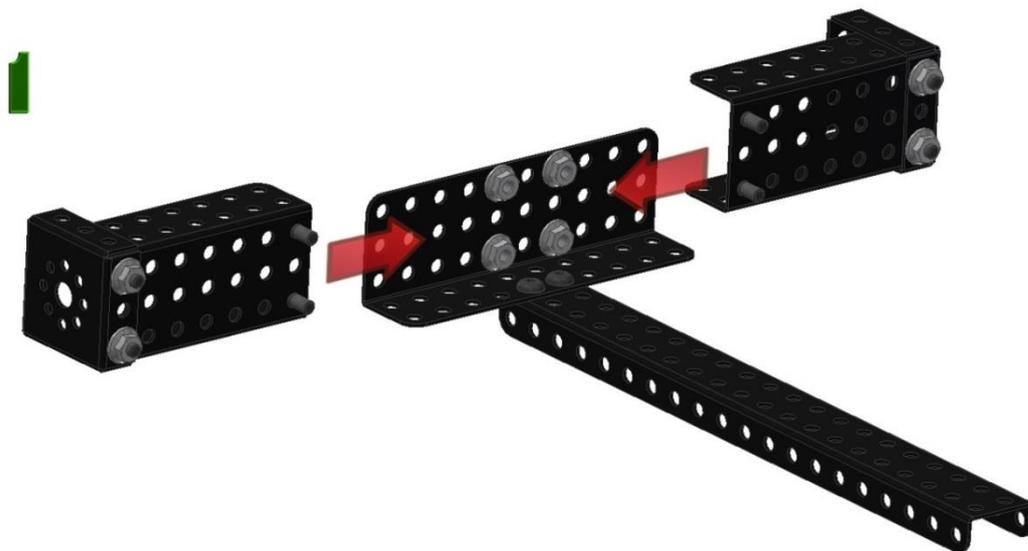
Возьмите балку 1x2x1x20 и угол 5x3x10. Соедините их набором крепления М4 по примеру



Возьмите балку 2x3x2x7 и адаптер силового мотора 25D(1x3x1), соедините их набором крепления М4 как показано на рисунке



Возьмите две заготовки для силовых моторов и соедините их с углом 5x3x10 по примеру



Разверните заготовку основания



Возьмите два уголка 1x1x5 и закрепите их на адаптерах как на рисунке

1

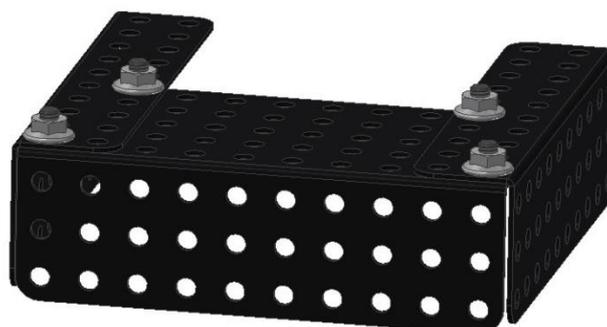
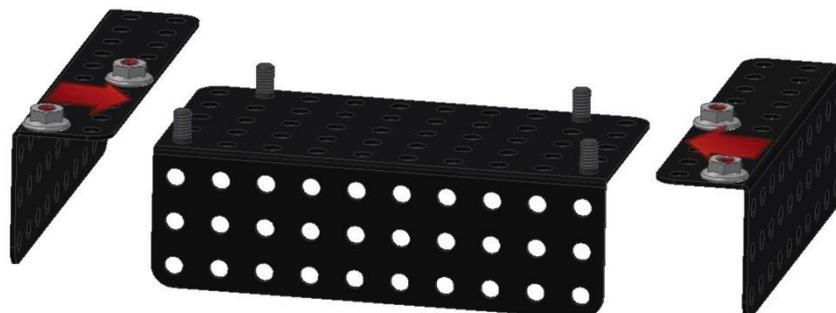


2

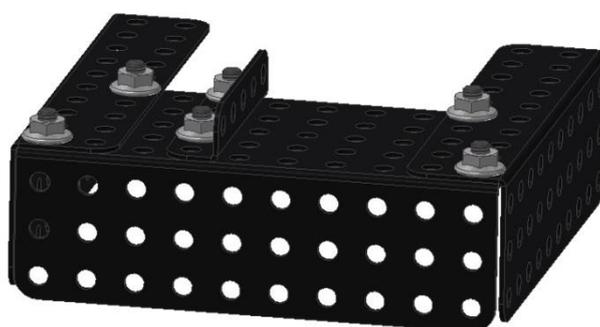
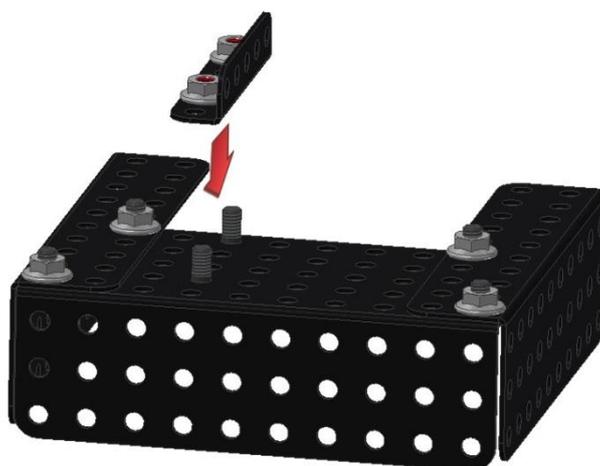


Кузов

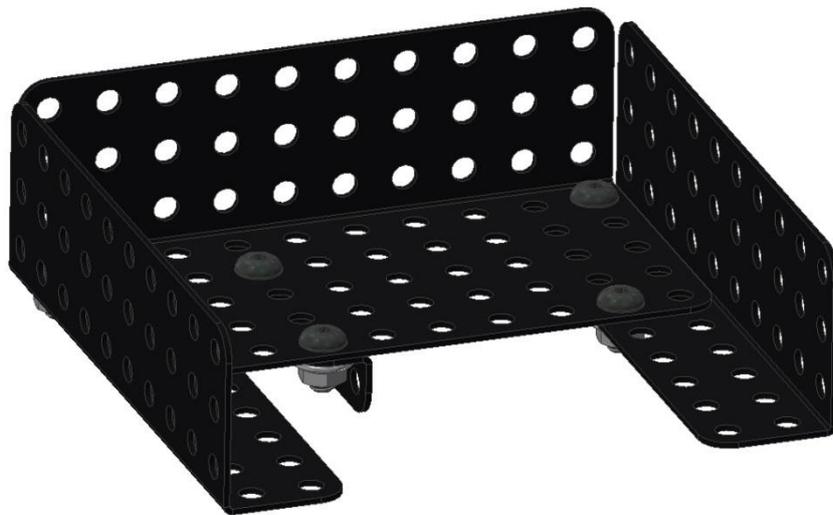
Возьмите угол 5x3x10 и два угла 3x2x10. Соедините их набором креплений М4 по примеру



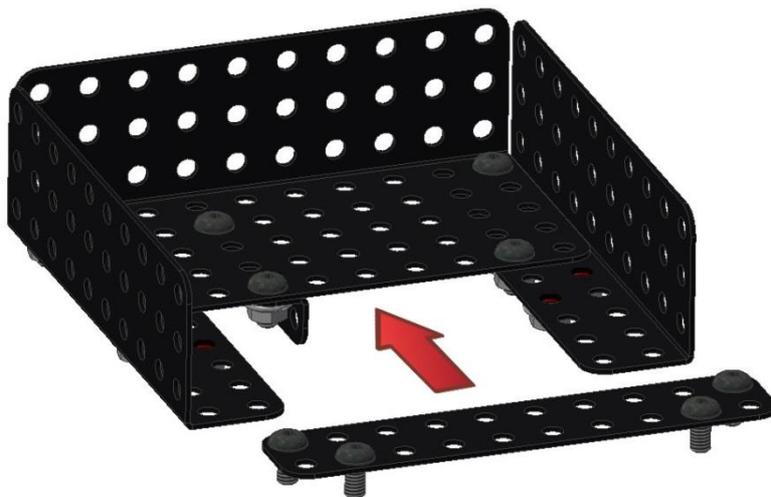
Возьмите уголок 1x1x5 и соедините его с углом 5x3x10 по примеру



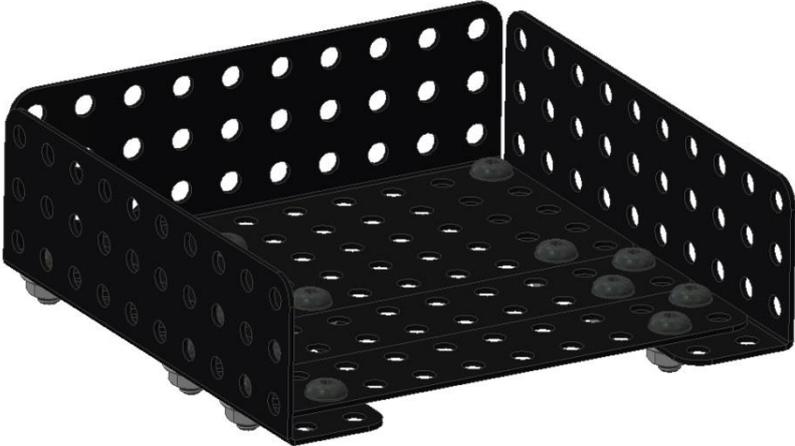
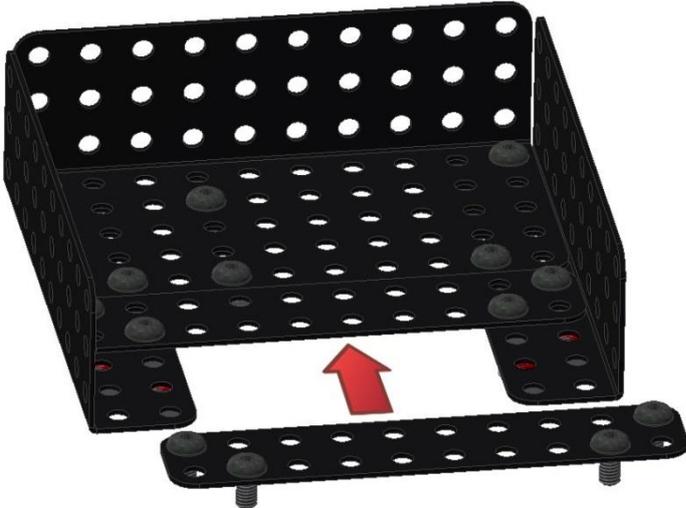
Разверните конструкцию



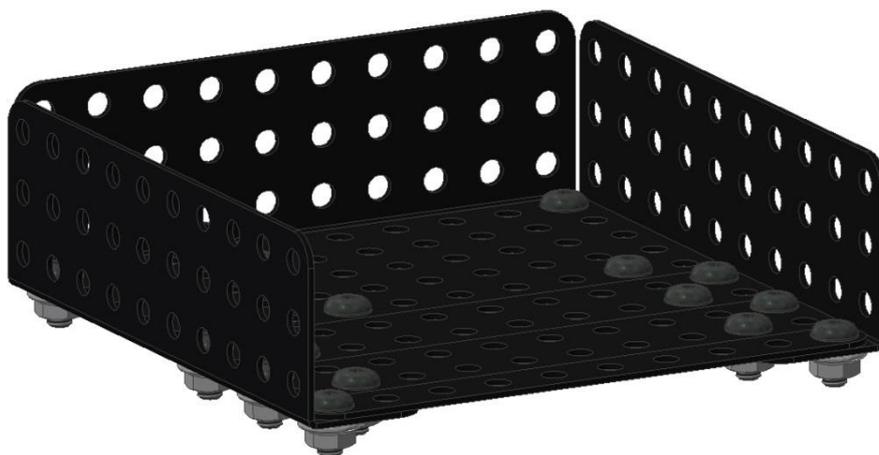
Возьмите пластину 2x10 и присоедините ее по примеру



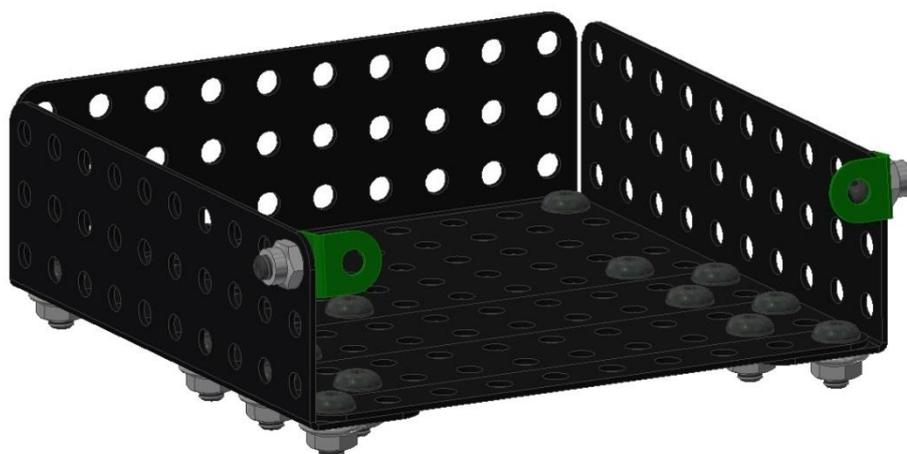
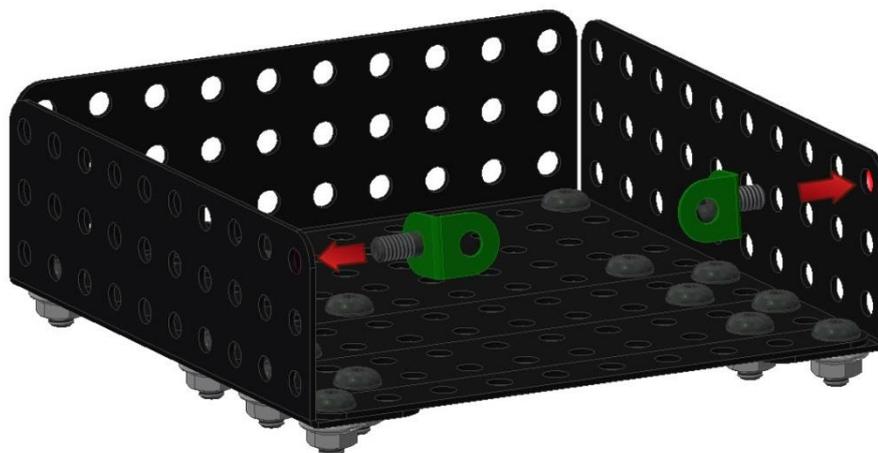
Возьмите еще одну пластину 2x10 и закрепите ее на конструкции по примеру



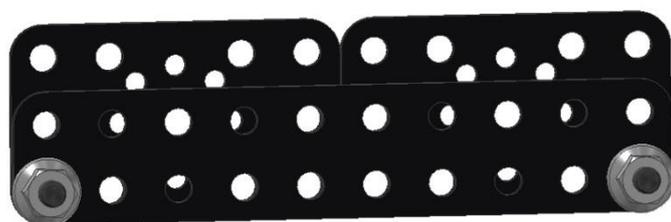
Возьмите пластину 1x10 и соедините ее по примеру



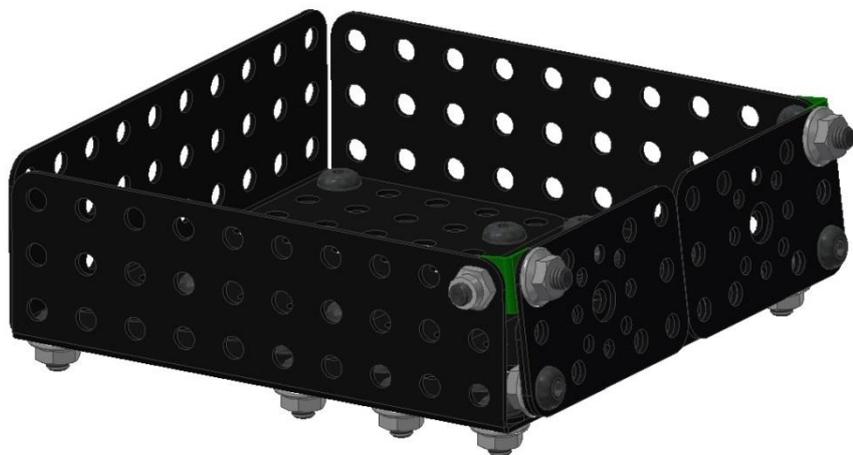
Возьмите два уголка 1x1 и соедините их по примеру винтом M4 и стопорной гайкой M4



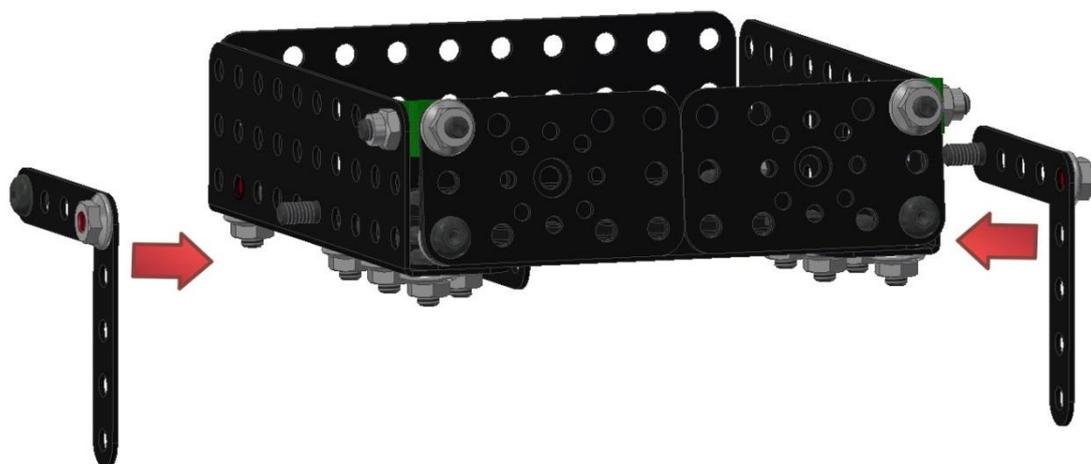
Возьмите два плоских адаптера, силовой мотор и пластину 2x10. Соедините их набором крепежа М4



Закрепите конструкцию на уголках 1x1



Возьмите два плоских угла 5x5 90°, соедините их по примеру двумя винтами и гайками М4

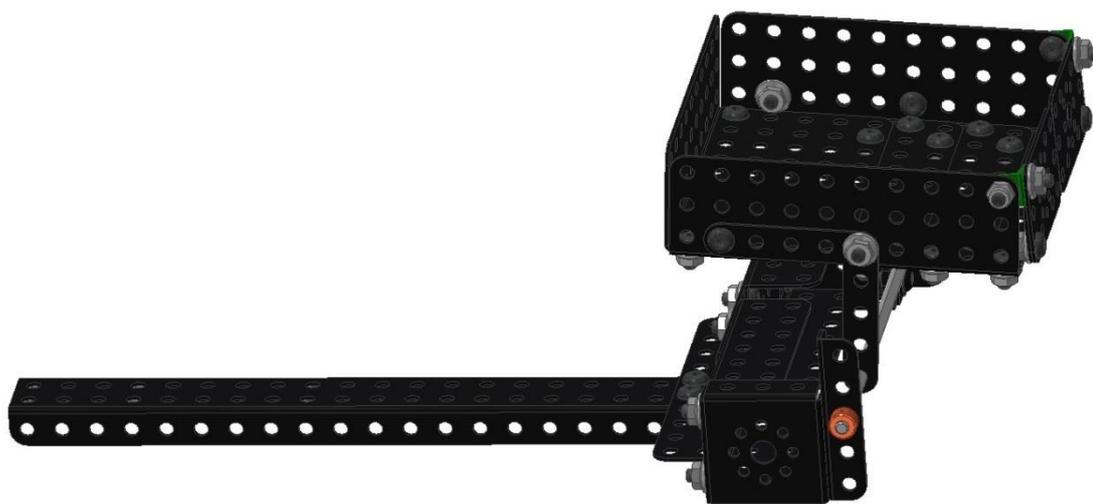




Возьмите ось длиной 165 мм и вденьте ее сквозь два плоских угла по примеру

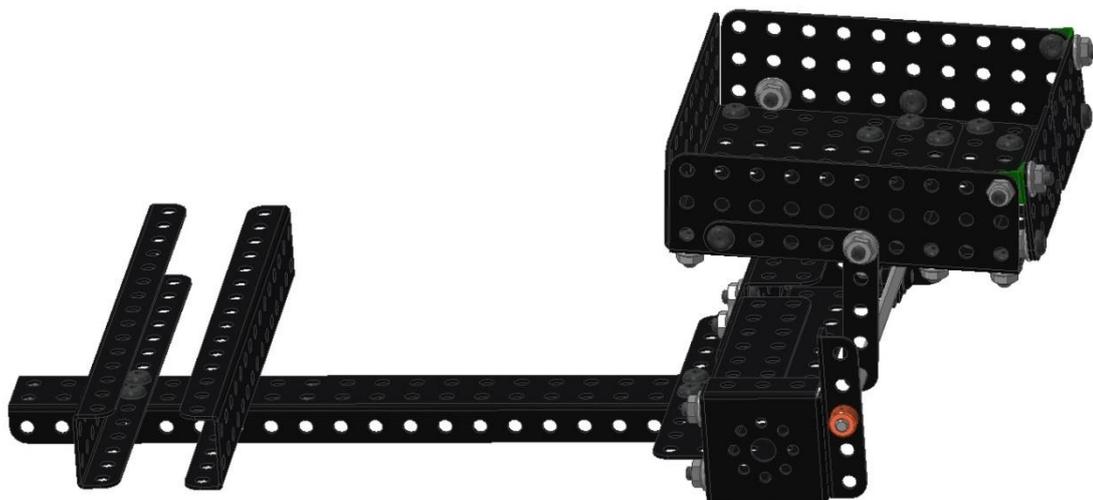
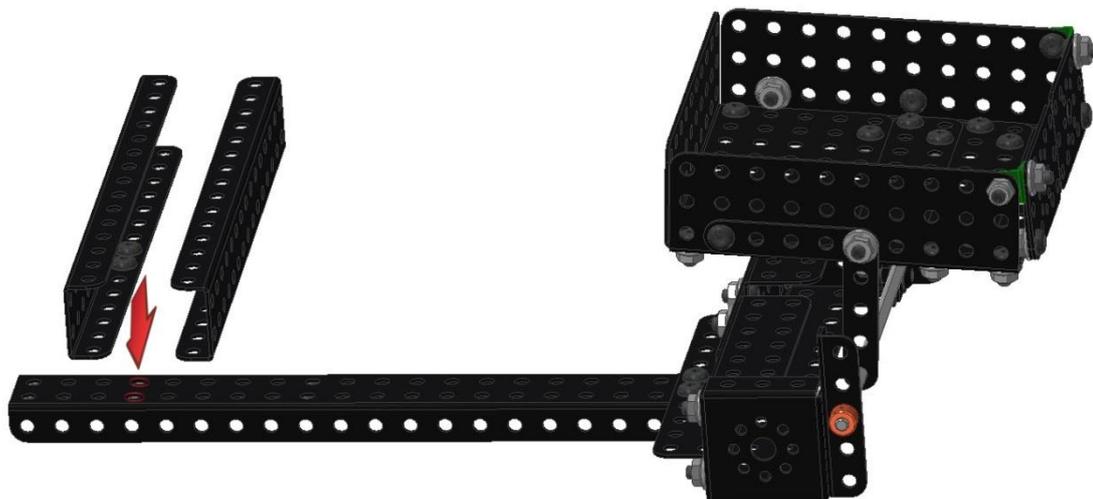


Соедините кузов с основанием с помощью оси. Закрепите ось на основании с помощью двух стопорных колец M4

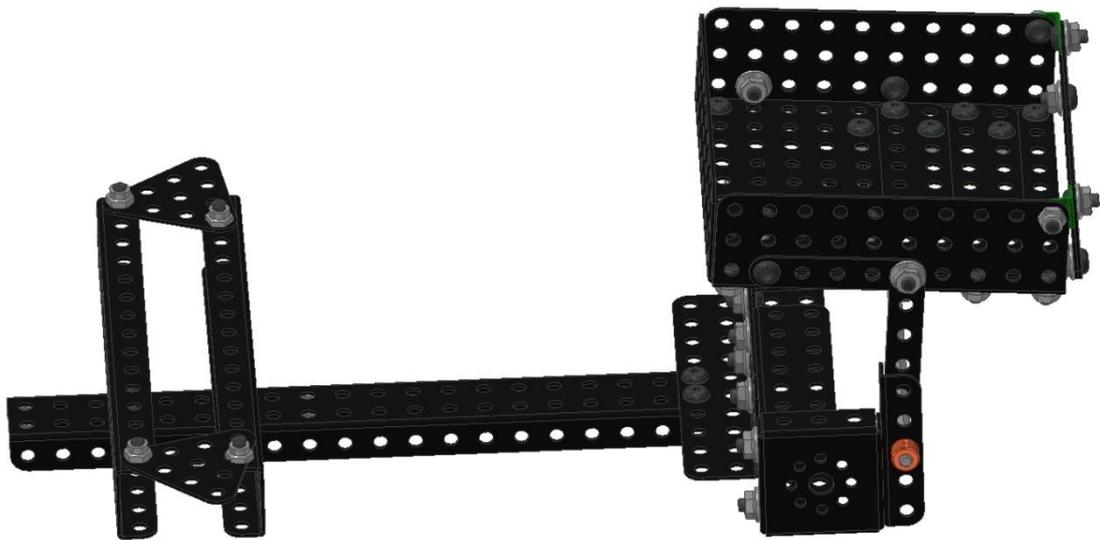
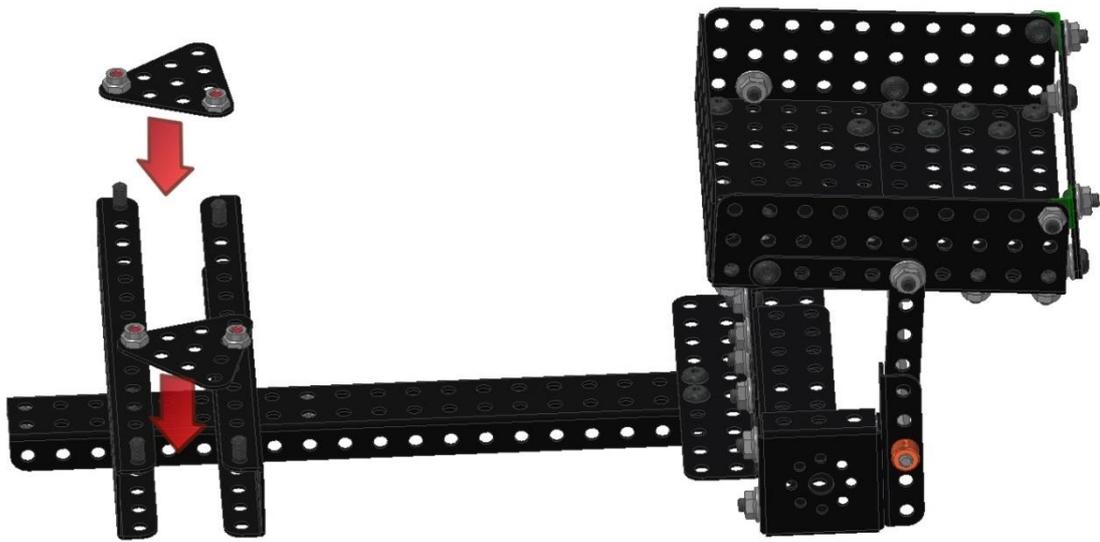


Бампер

Возьмите две балки 1x2x1x20. Соедините правую из них с основанием винтами и гайками М4 по примеру



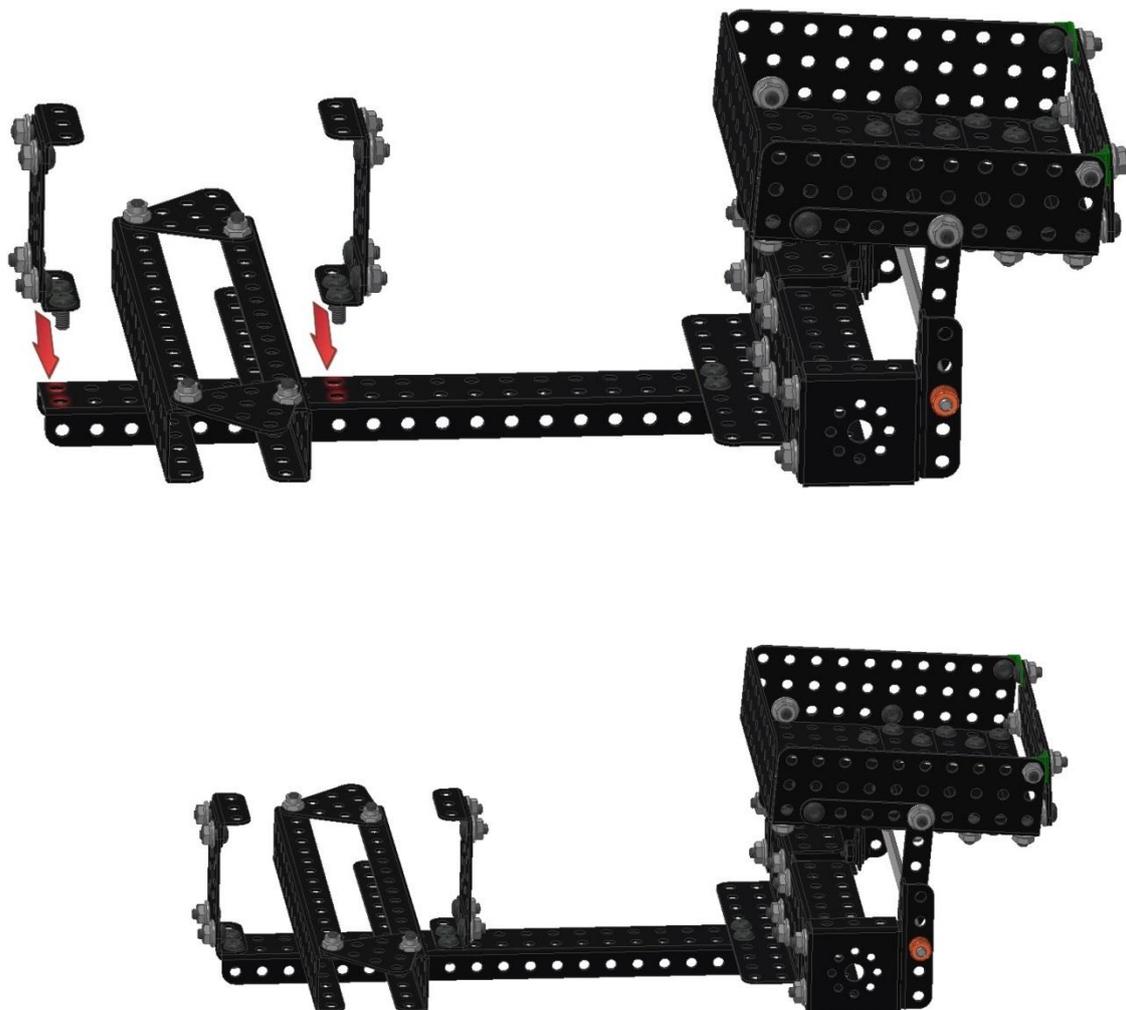
Возьмите два плоских треугольника 4x4 и присоедините их на винты М4 и стопорные гайки по примеру



Возьмите плоский адаптер для силового мотора и два уголка 1x1x3, соедините их по примеру. Повторите сборку еще раз



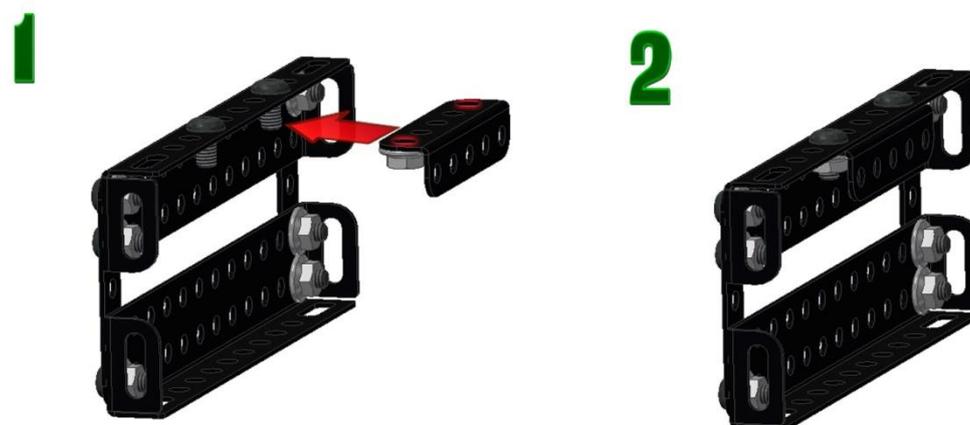
Возьмите две заготовки и закрепите их на основании по примеру



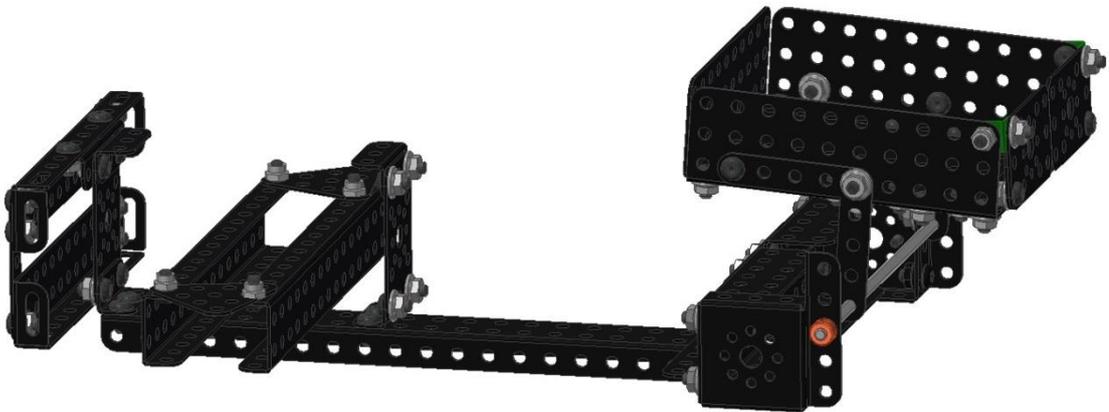
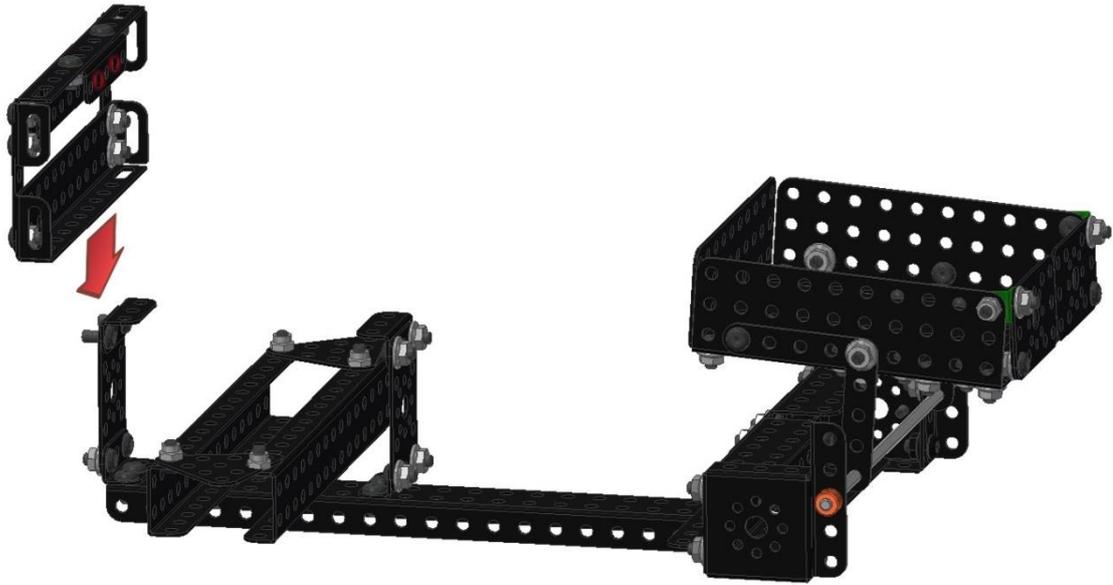
Возьмите швеллера на 12 см и две пластины 1x5. Соедините их винтами и гайками М4



Возьмите уголок 1x1x5 и закрепите по примеру



Закрепите «бампер» на плоском адаптере винтами и гайками М4

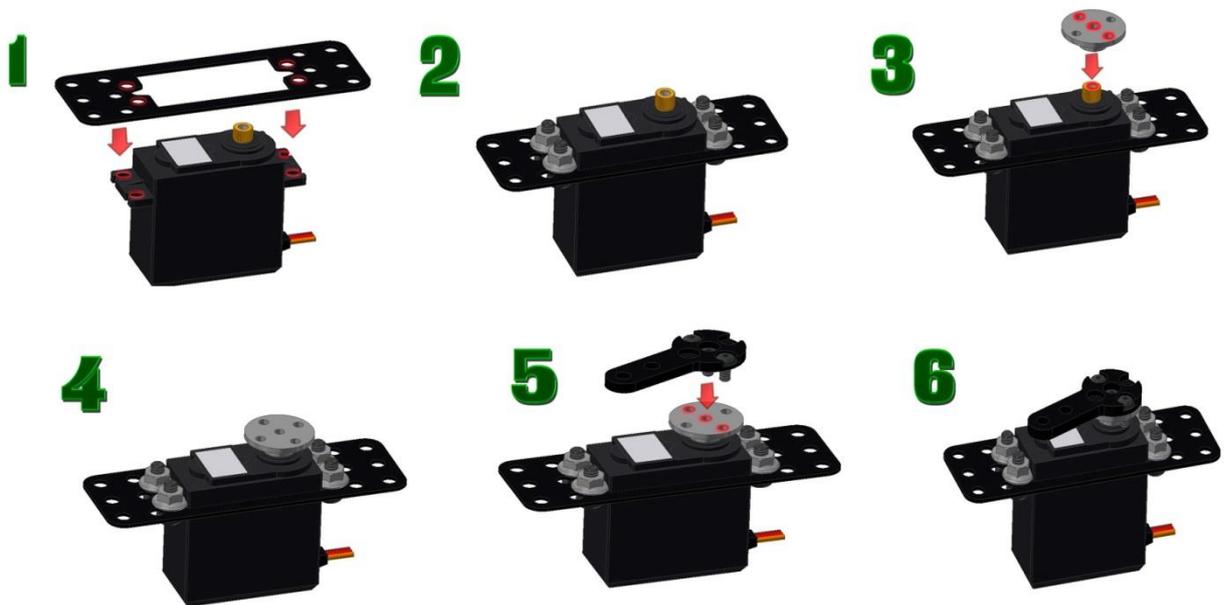


Поворотные механизмы

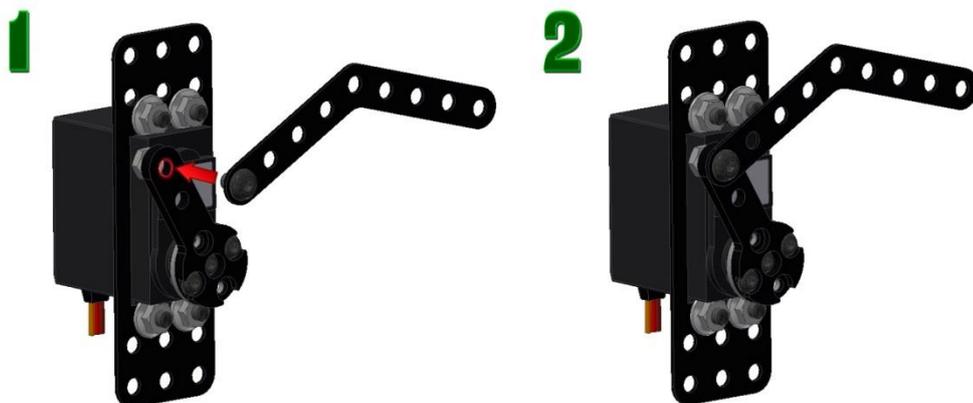
Возьмите два комплекта из: сервопривода, плоского адаптера для сервопривода, алюминиевой насадки и пластикового переходника

Соберите две заготовки по следующему порядку:

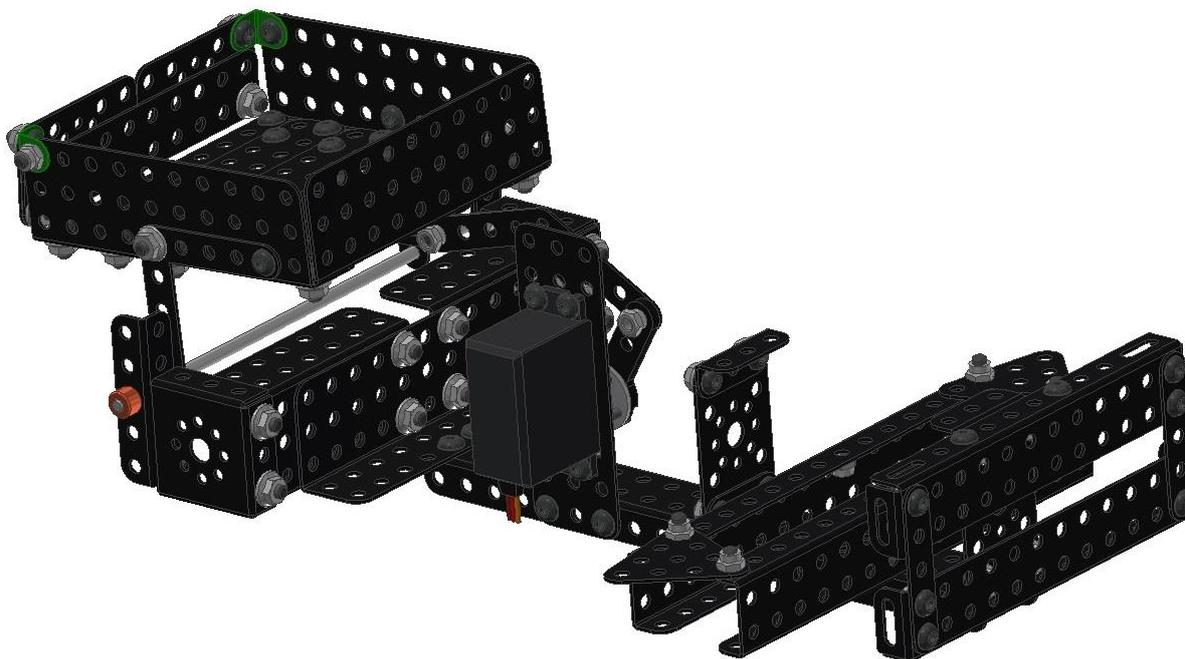
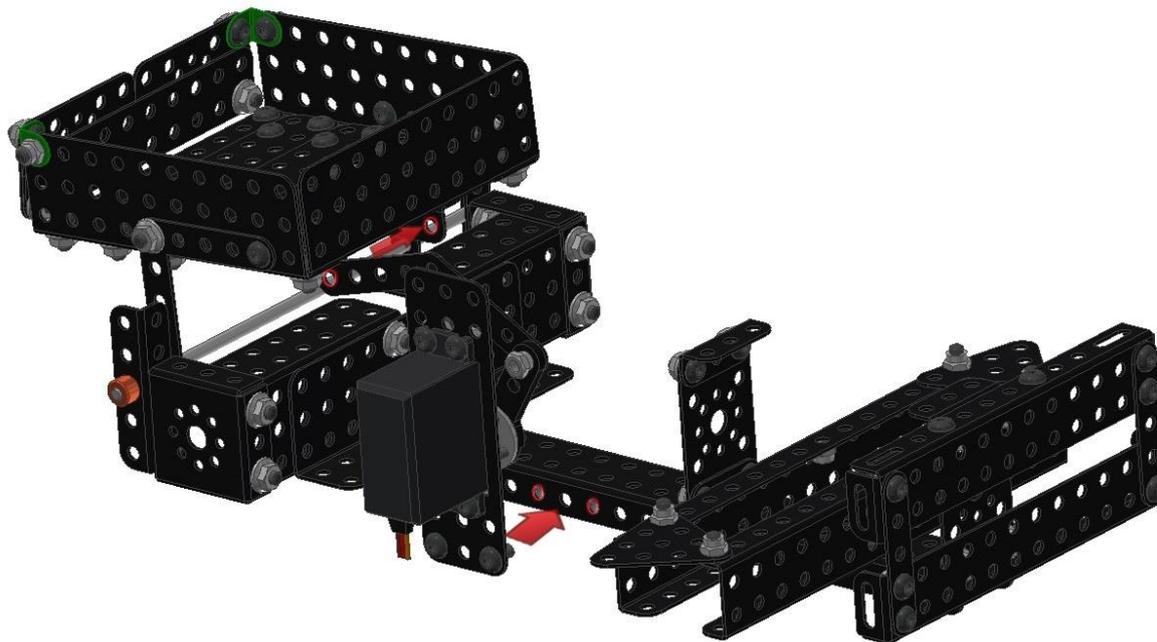
1. Наденьте адаптер на сервопривод;
2. Закрепите адаптер четырьмя винтами и гайками М4;
3. Возьмите алюминиевую насадку;
4. Наденьте алюминиевую насадку на ось сервопривода;
5. Возьмите пластиковый переходник;
6. Закрепите переходник на насадке тремя винтами М3



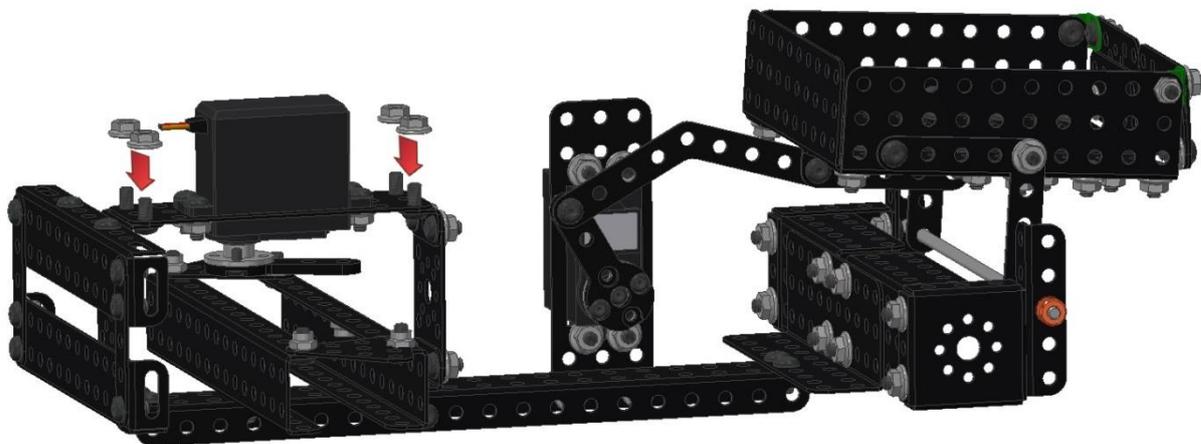
Возьмите первую заготовку, плоский угол 5x5 135° и соедините его с переходником винтом М4 и стопорной гайкой



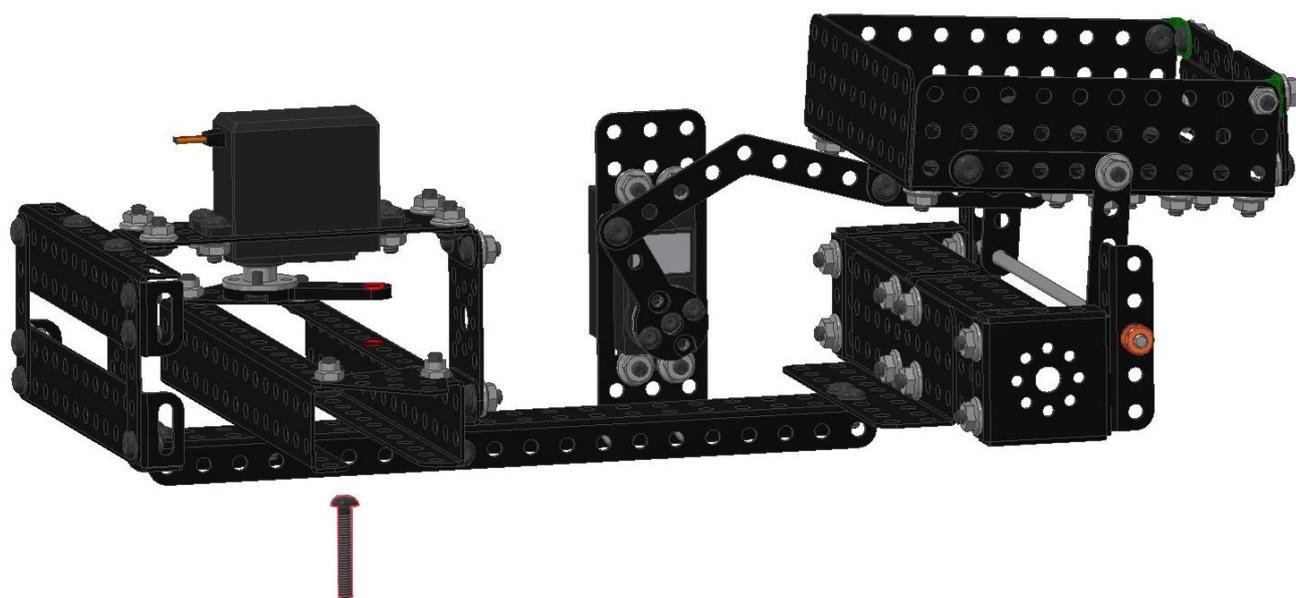
Возьмите заготовку и закрепите адаптер на основании гайками и винтами М4, а плоский угол — на уголке 1x1x5 винтом и стопорной гайкой М4

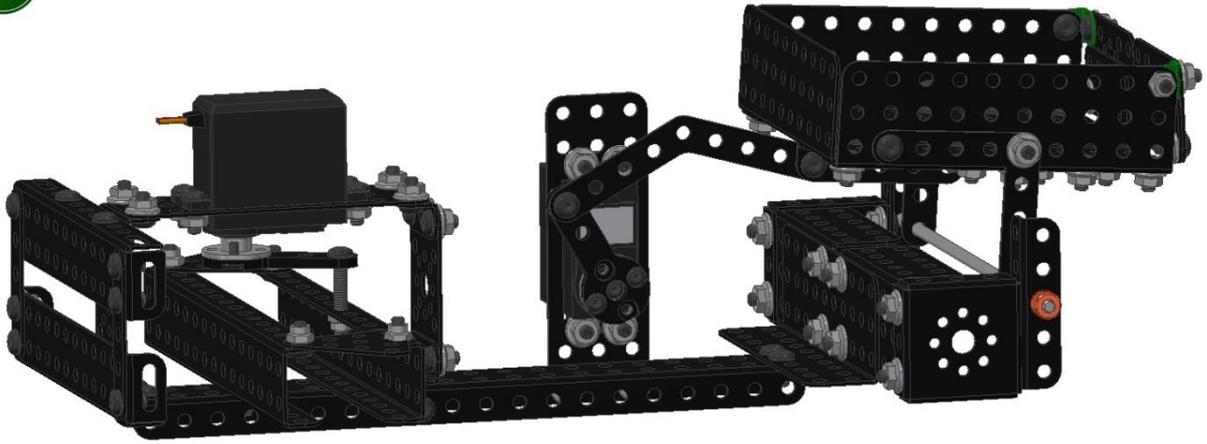


Возьмите вторую заготовку и закрепите адаптер на уголках 1x1x3 винтами и гайками M4 по примеру



Возьмите винт M4x25



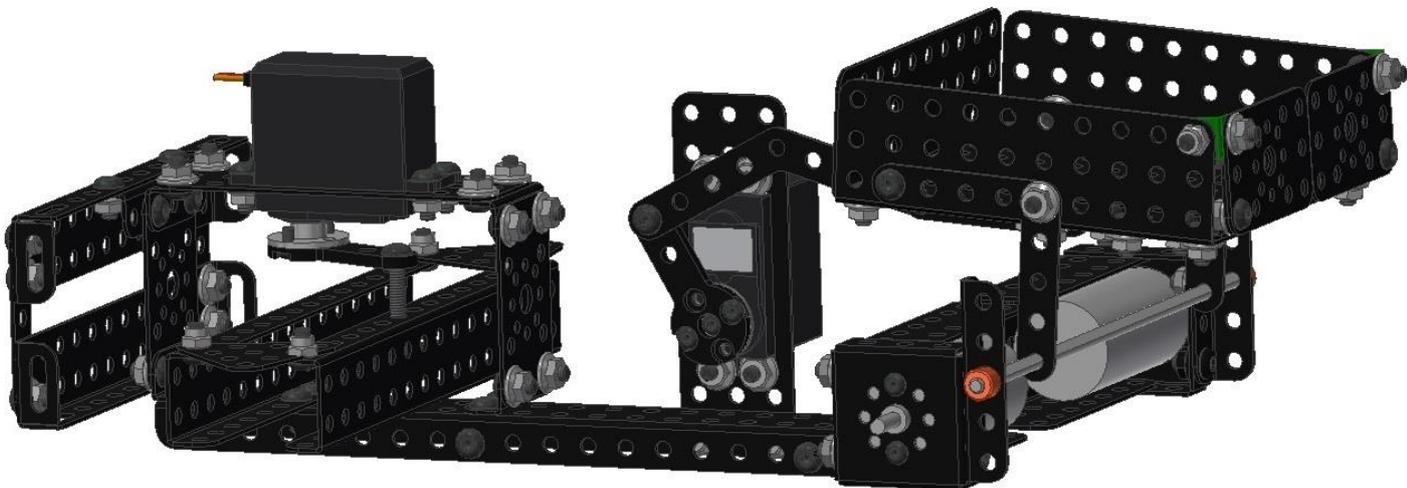
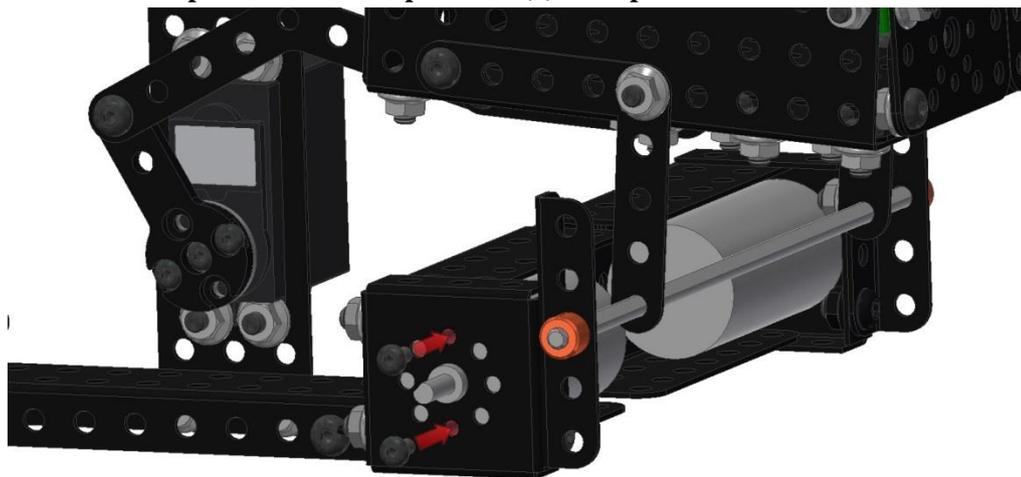


Ходовая часть

Возьмите два силовых мотора и вставьте их в адаптеры



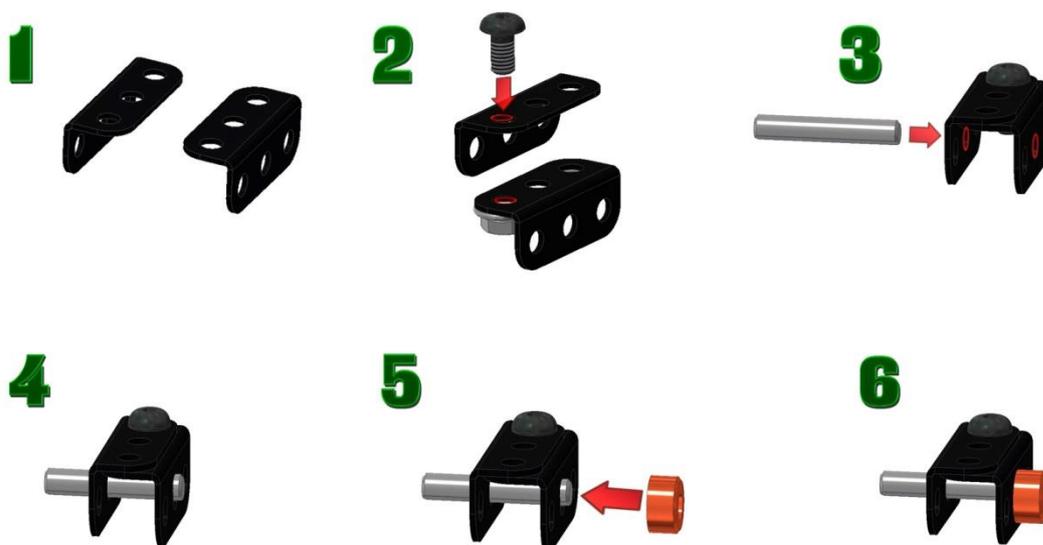
Закрепите моторы на адаптерах винтами М4



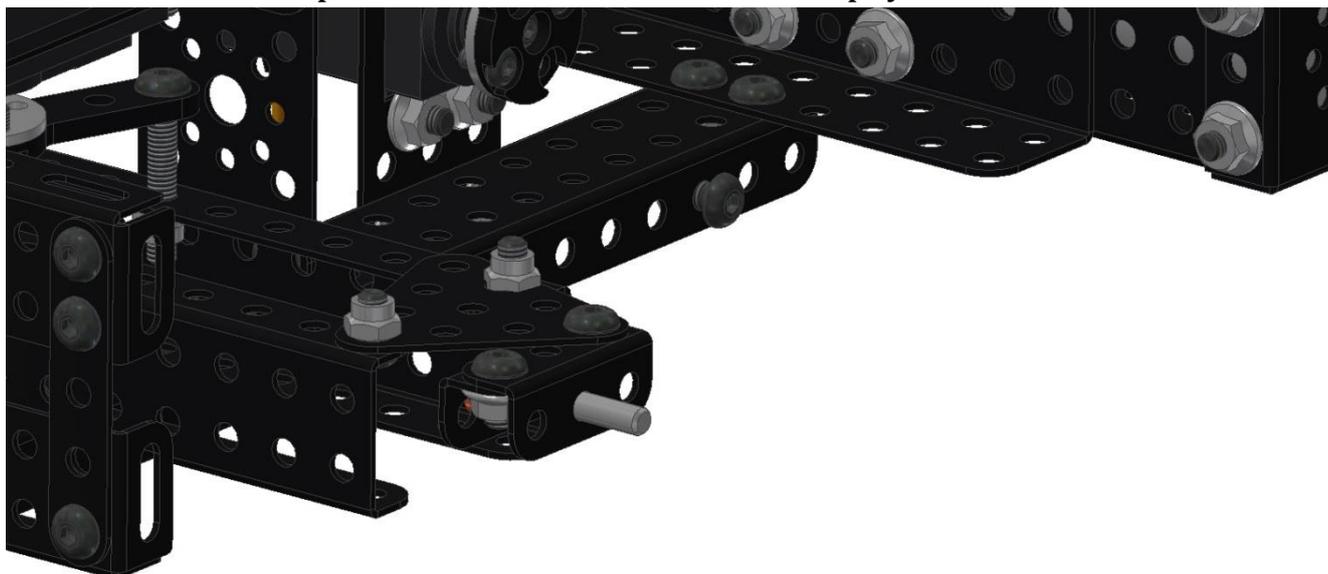
Возьмите два комплекта из двух уголков 1x1x3, оси 25 мм и стопорного кольца

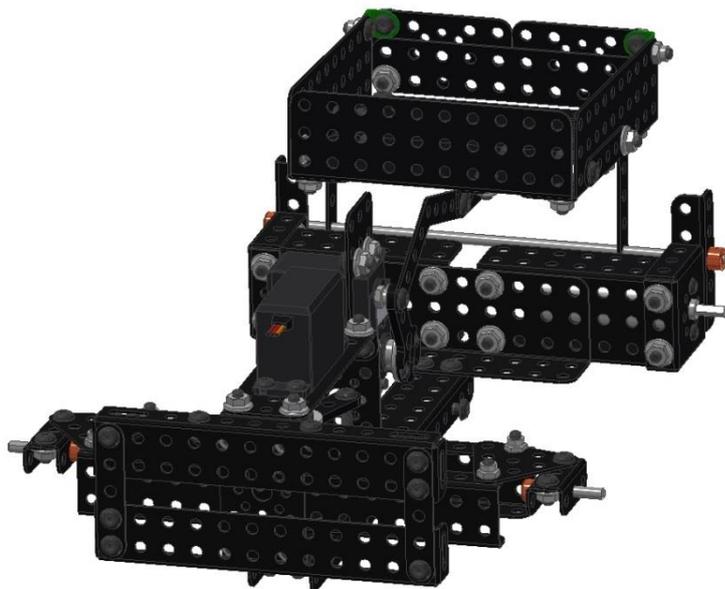
Соберите две заготовки в следующем порядке:

1. Возьмите два уголка;
2. Соедините их винтом и гайкой M4;
3. Возьмите ось 25 мм;
4. Вденьте ось в конструкцию из уголков;
5. Наденьте на ось стопорное кольцо;
6. Закрепите стопорное кольцо на оси

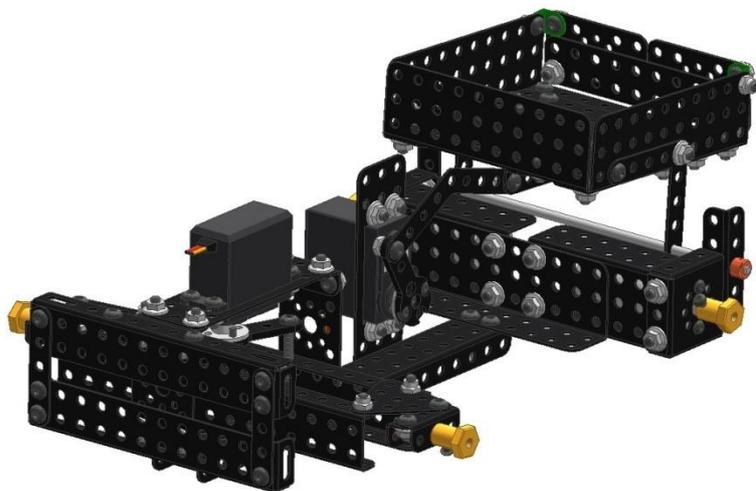
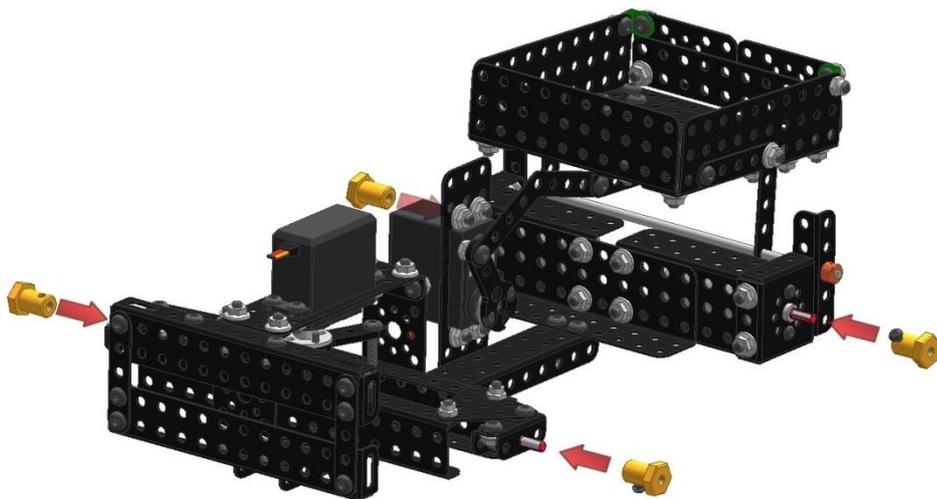


Закрепите заготовки на плоских треугольниках

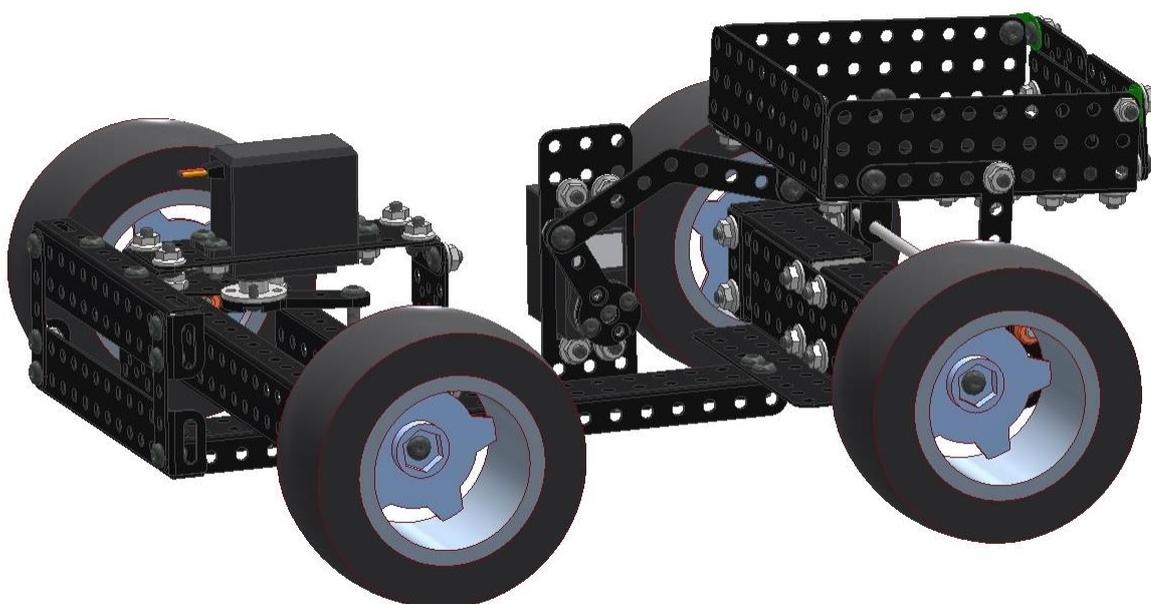
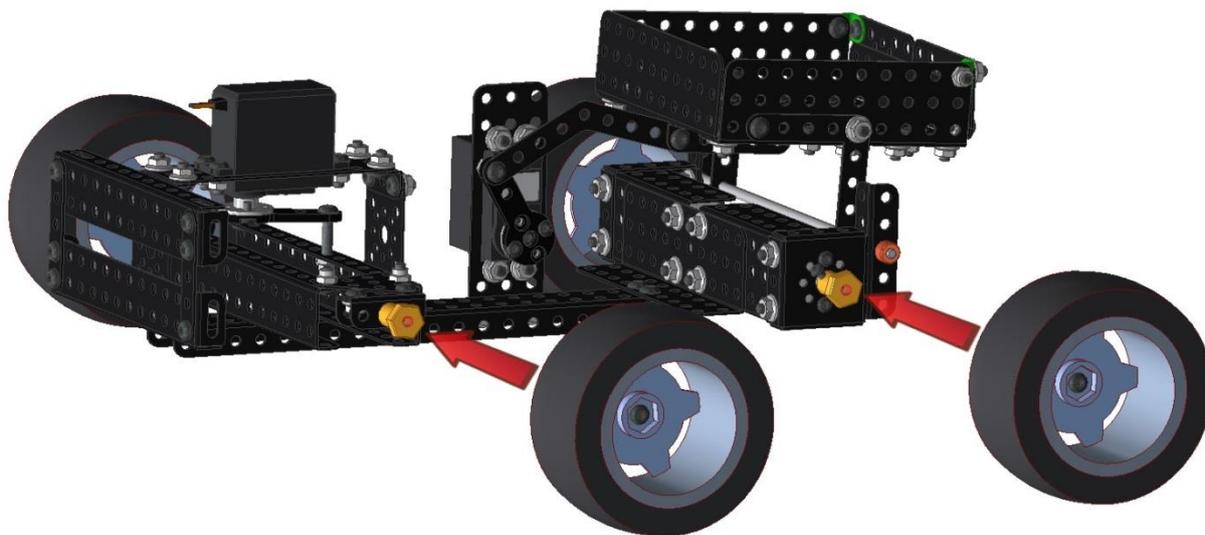




Возьмите четыре малых втулки и закрепите их на осях с помощью винта М4



Возьмите четыре колеса и закрепите их на втулках с помощью винтов М4



Контроллер

Возьмите контроллер ТРИК и присоедините его по примеру на два винта и гайки М4 на основании

