Робот-танк Xiao-r MoveIt с лидаром и платой Jetson Nano

_____

Манипулятор Moveit!

supereyes.ru
СУПЕРГЛАЗ

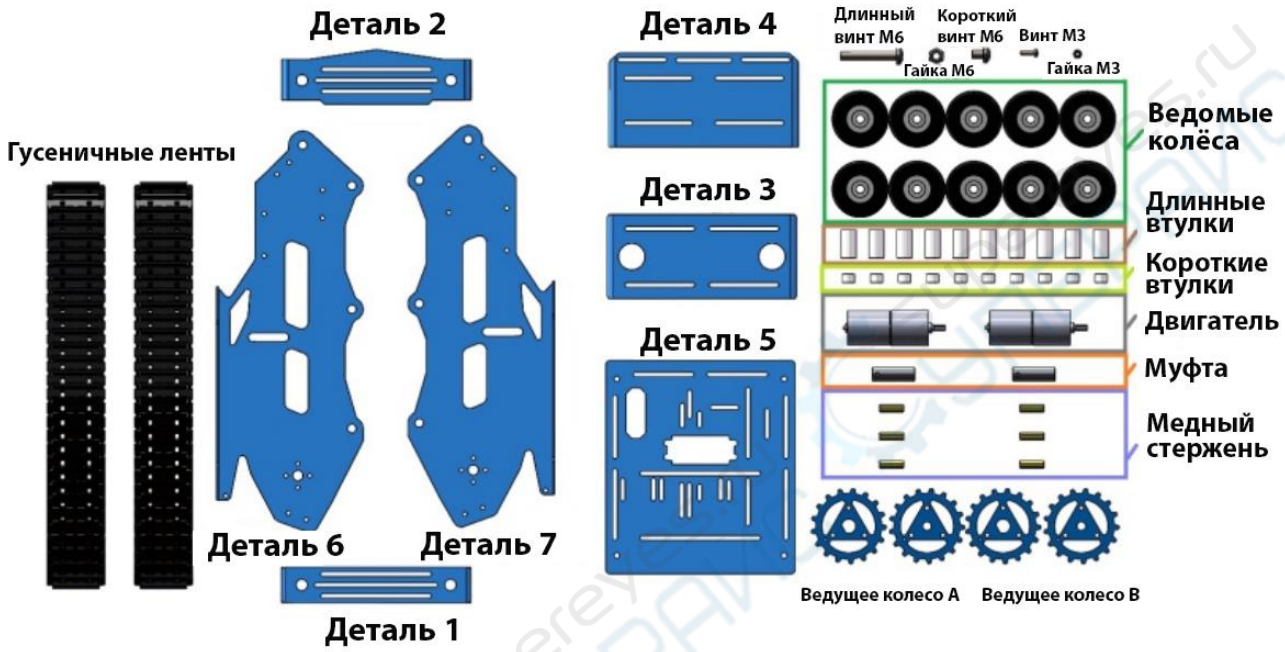
Shenzhen XiaoR Geek Technology Co., Ltd

Инструкция по сборке гусеничного шасси

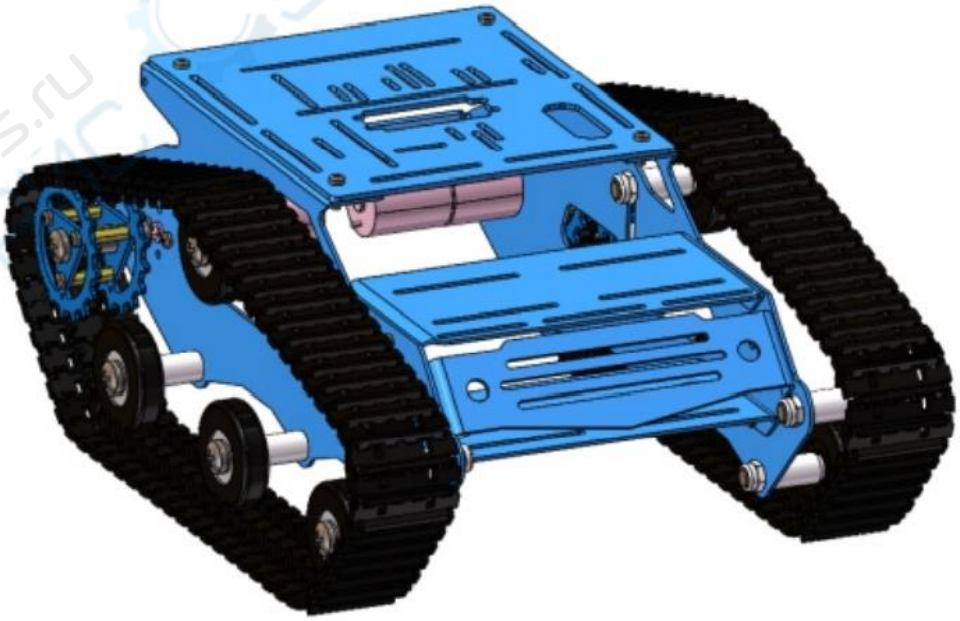
_____

www.xiaorgeek.com

1. Детали

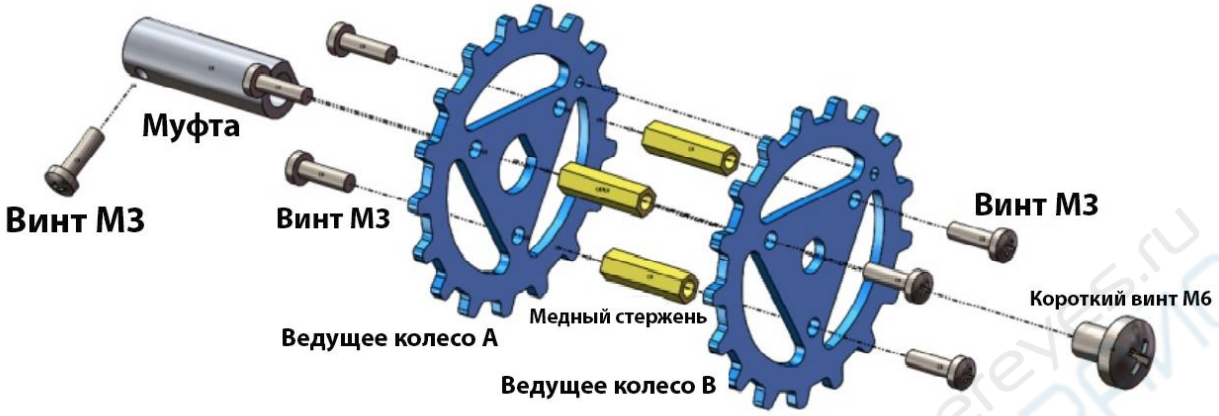


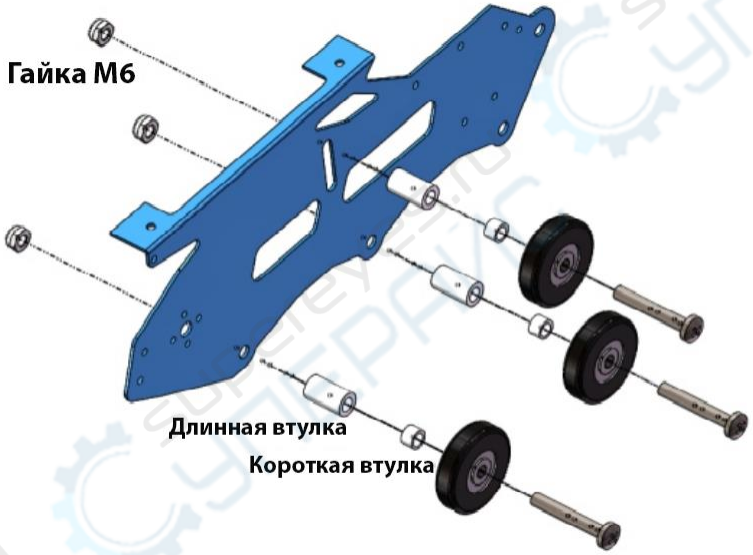
2. Образец сборки



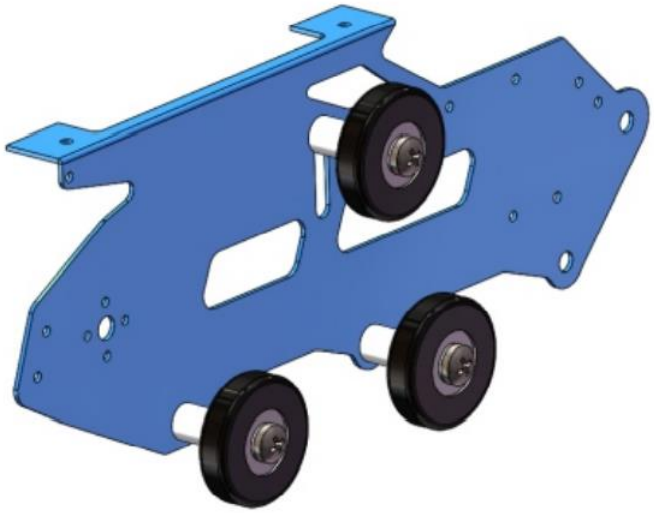
Собранное шасси

3. Сборка ведущих колес, установка ведомых колёс

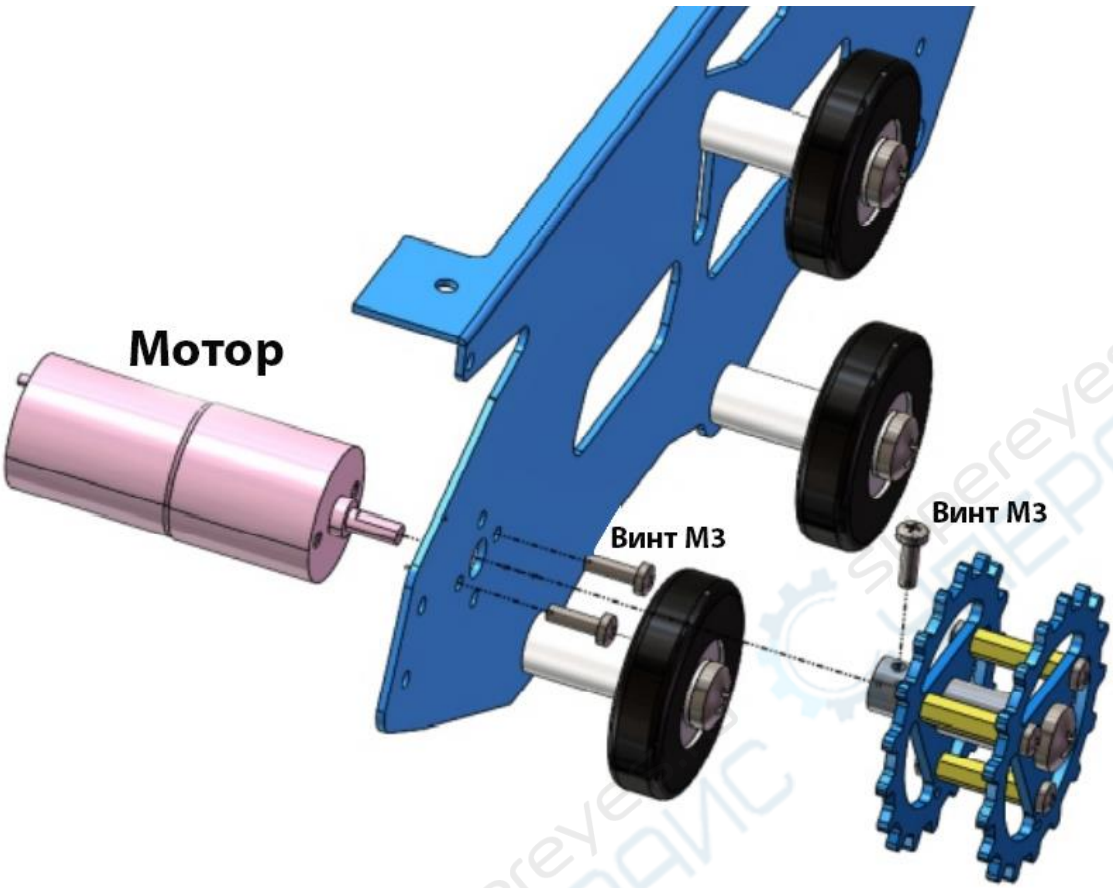




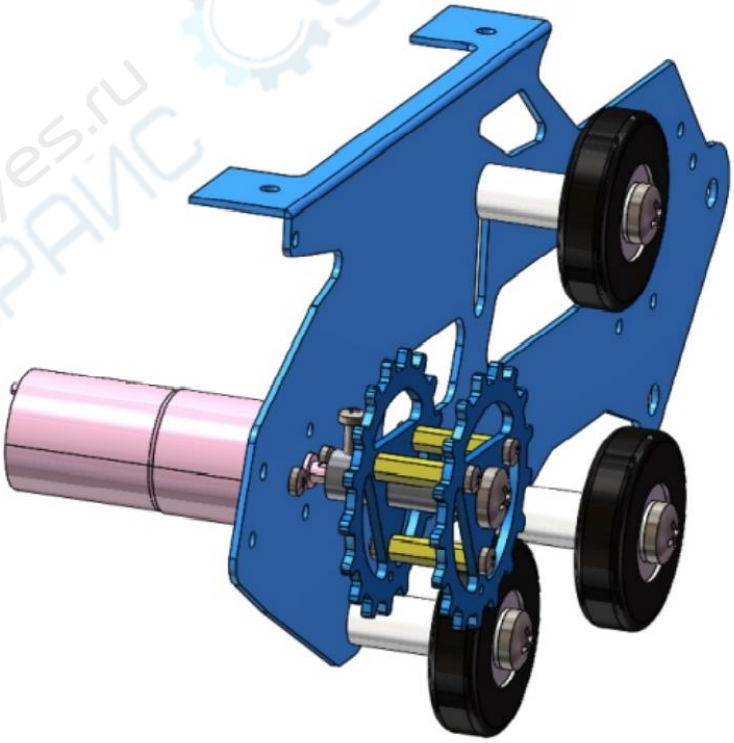
4. 3 ведомых колеса установлены



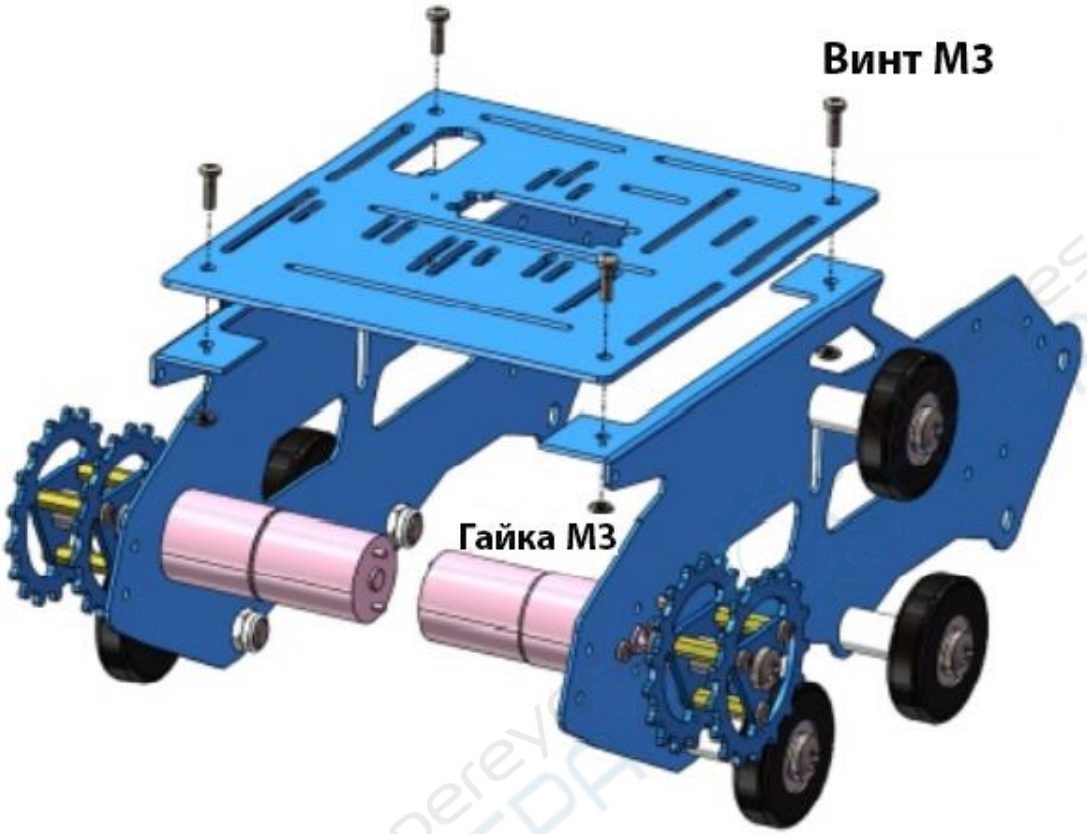
5. Установка мотора и ведущих колес



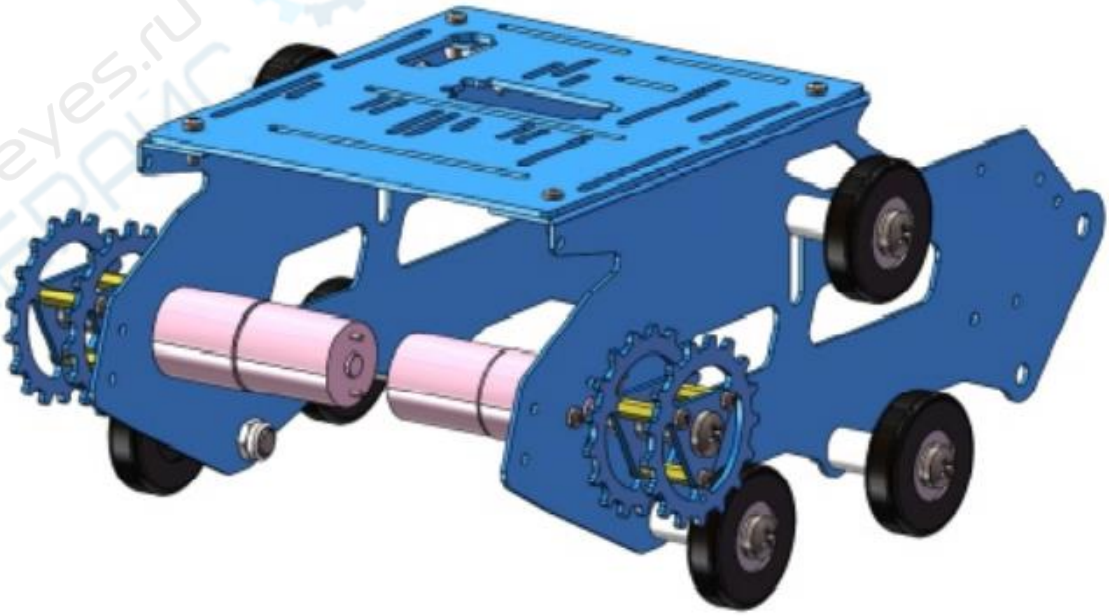
6. Мотор и ведущие колеса установлены



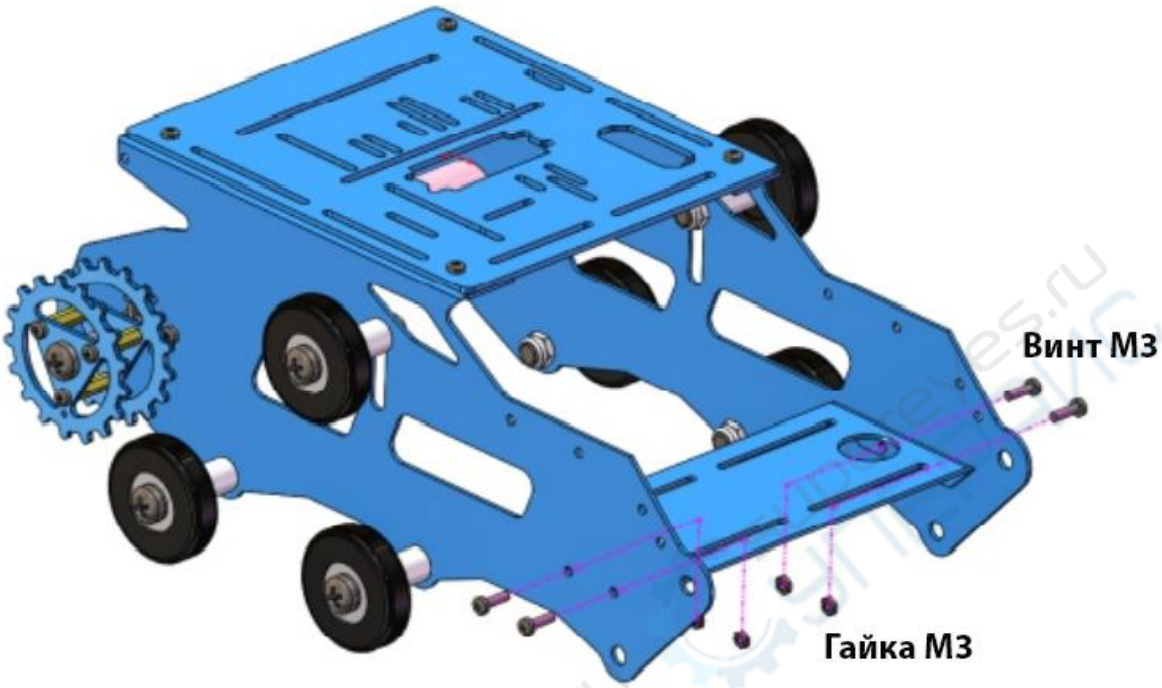
7. Крепление детали 5



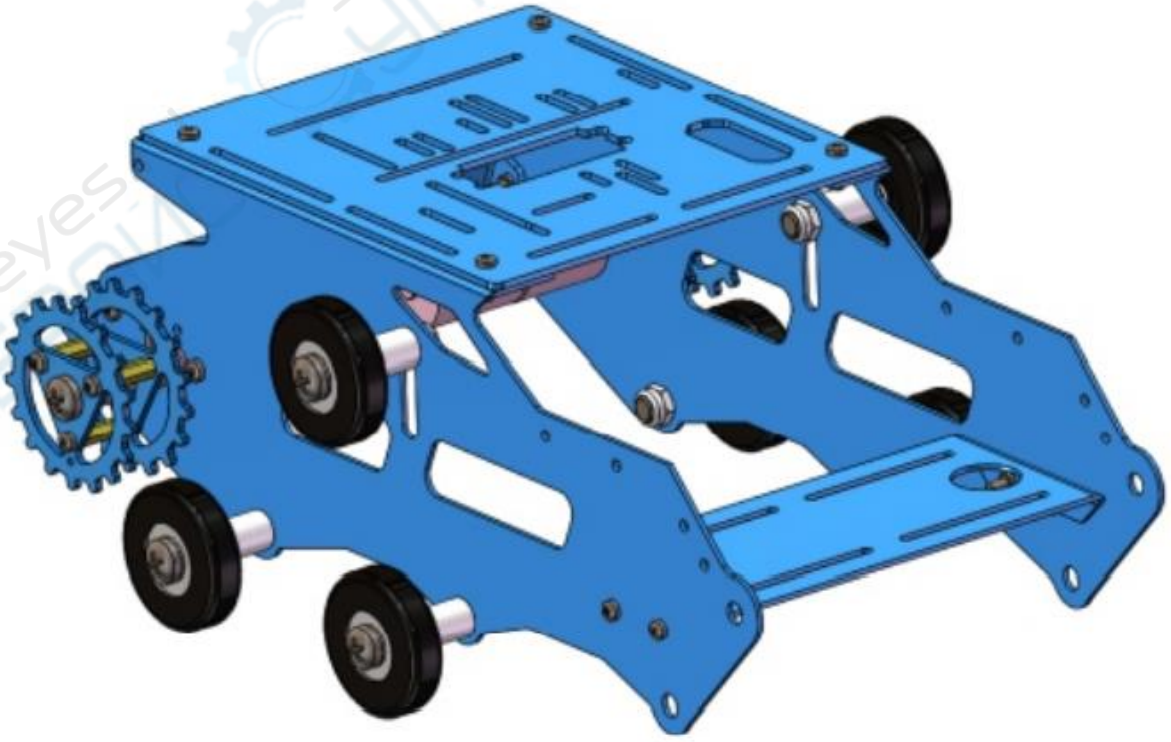
8. Деталь 5 установлена



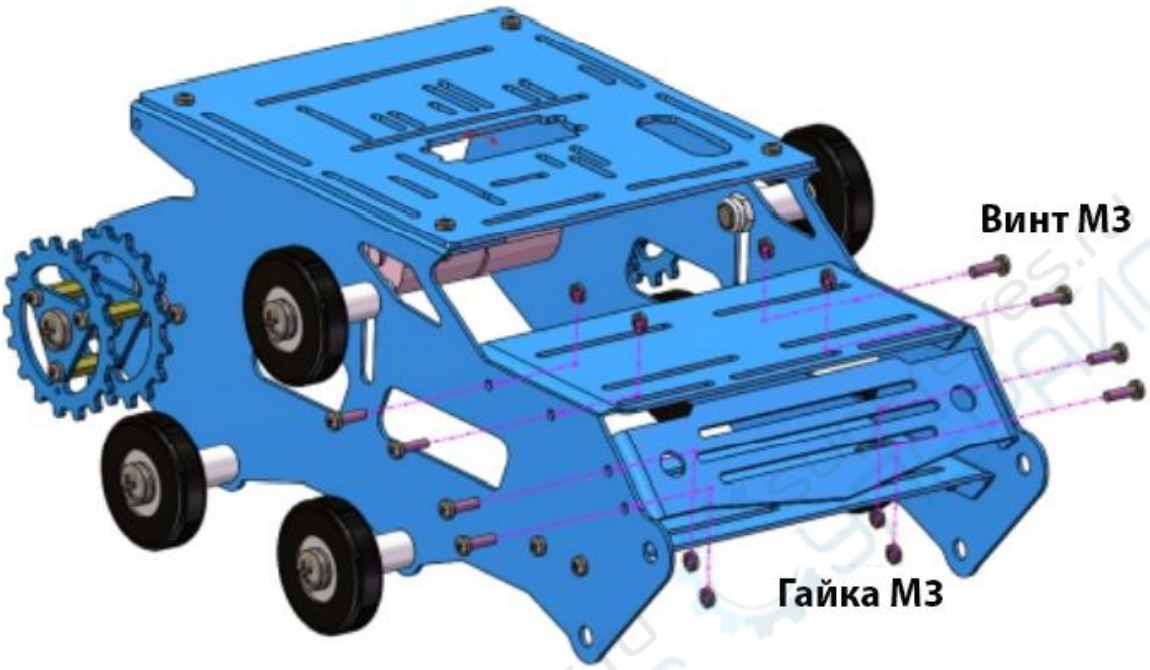
9. Крепление детали 3



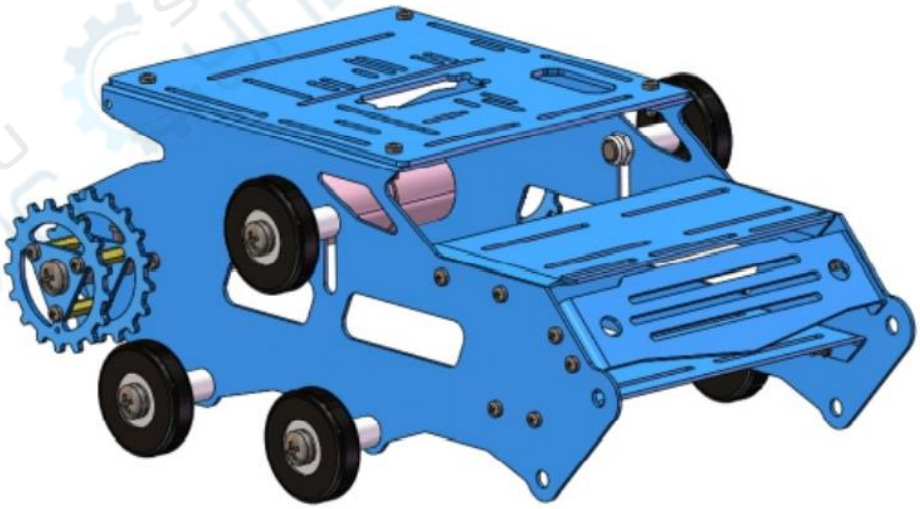
10. Деталь 3 установлена



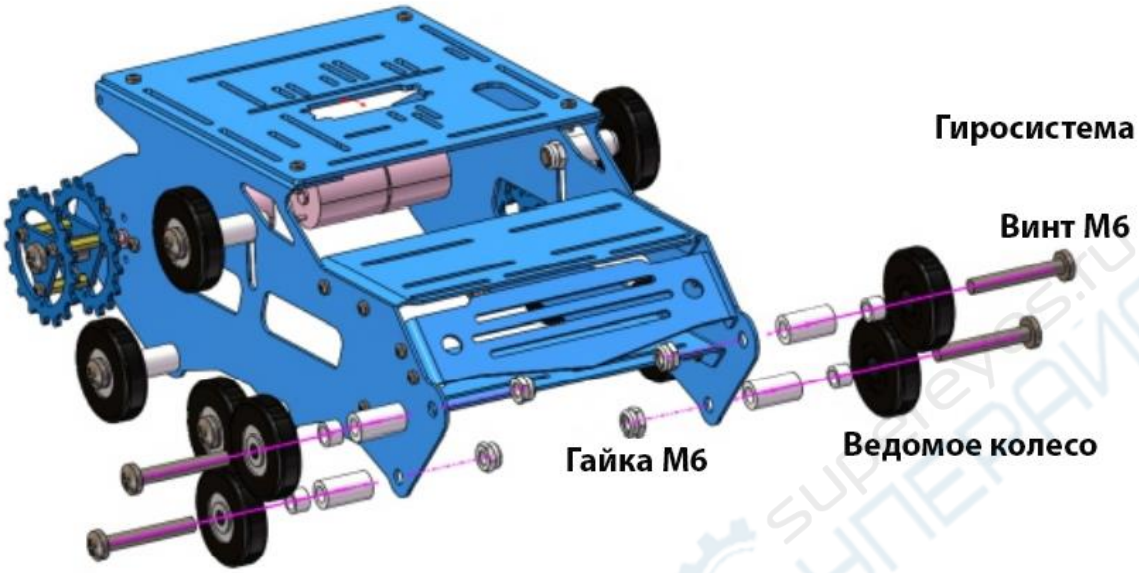
11. Крепление детали 4 и детали 2



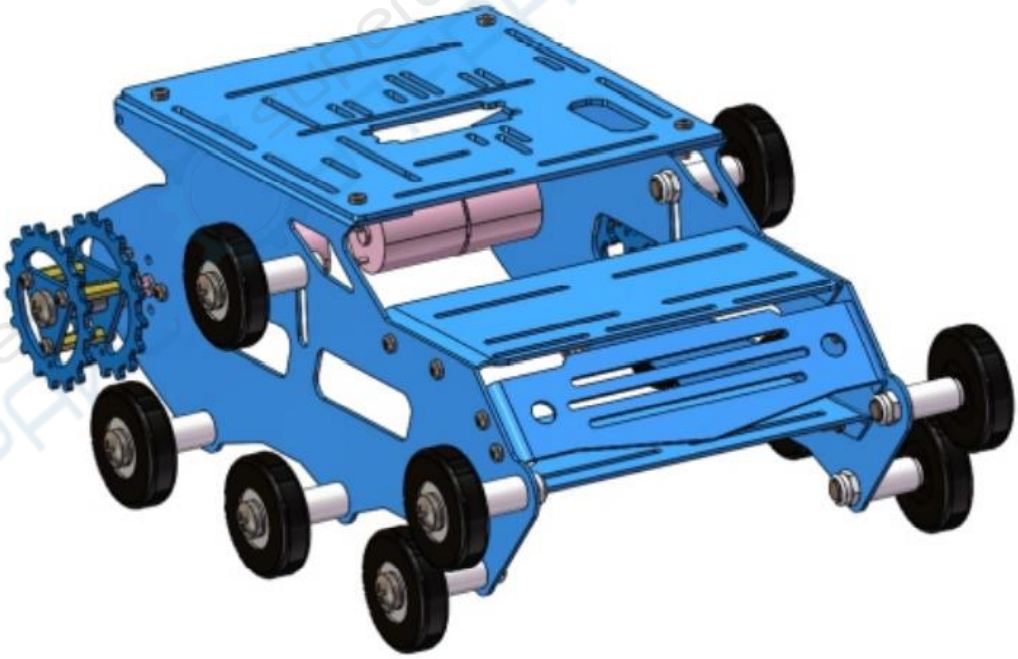
12. Деталь 4 и деталь 2 установлены



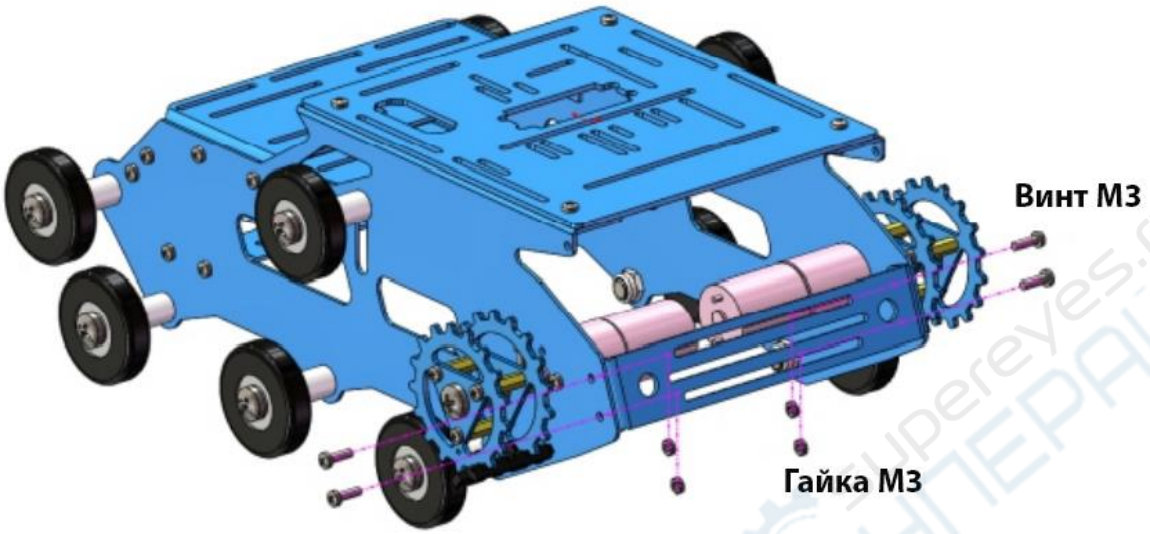
13. Установка передних ведомых колёс



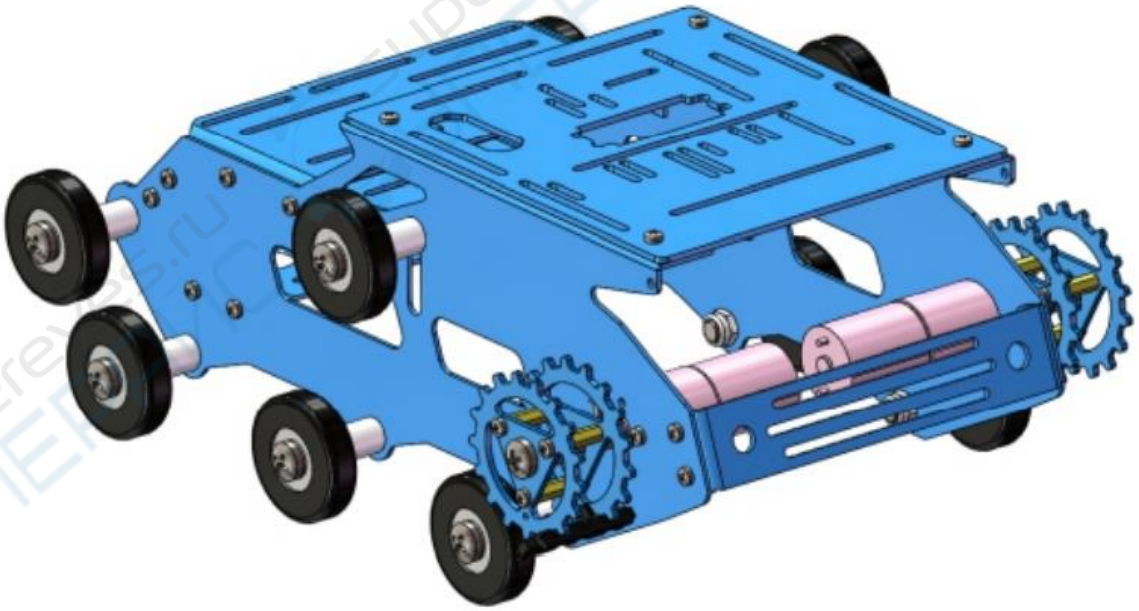
14. Передние ведомые колёса установлены



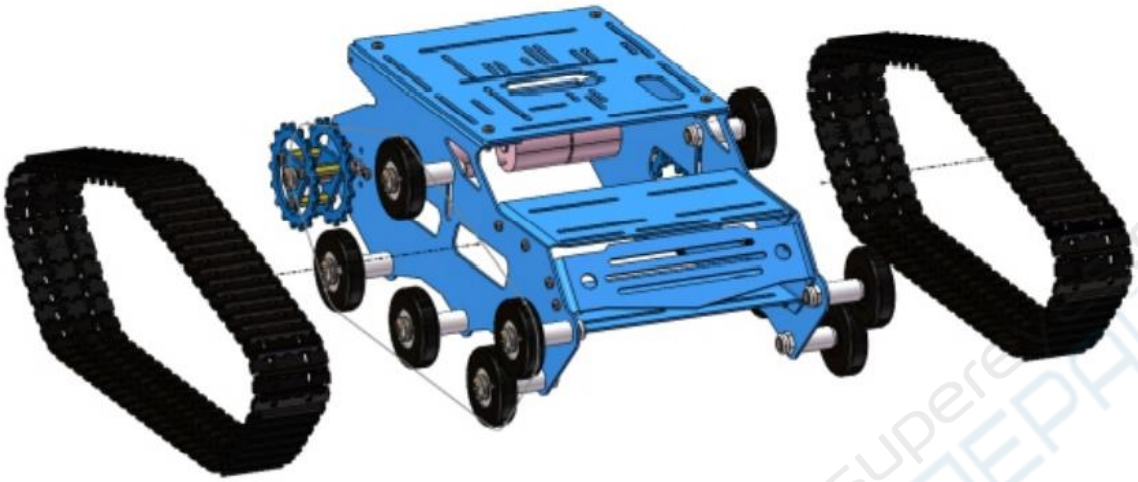
15. Крепление детали 1



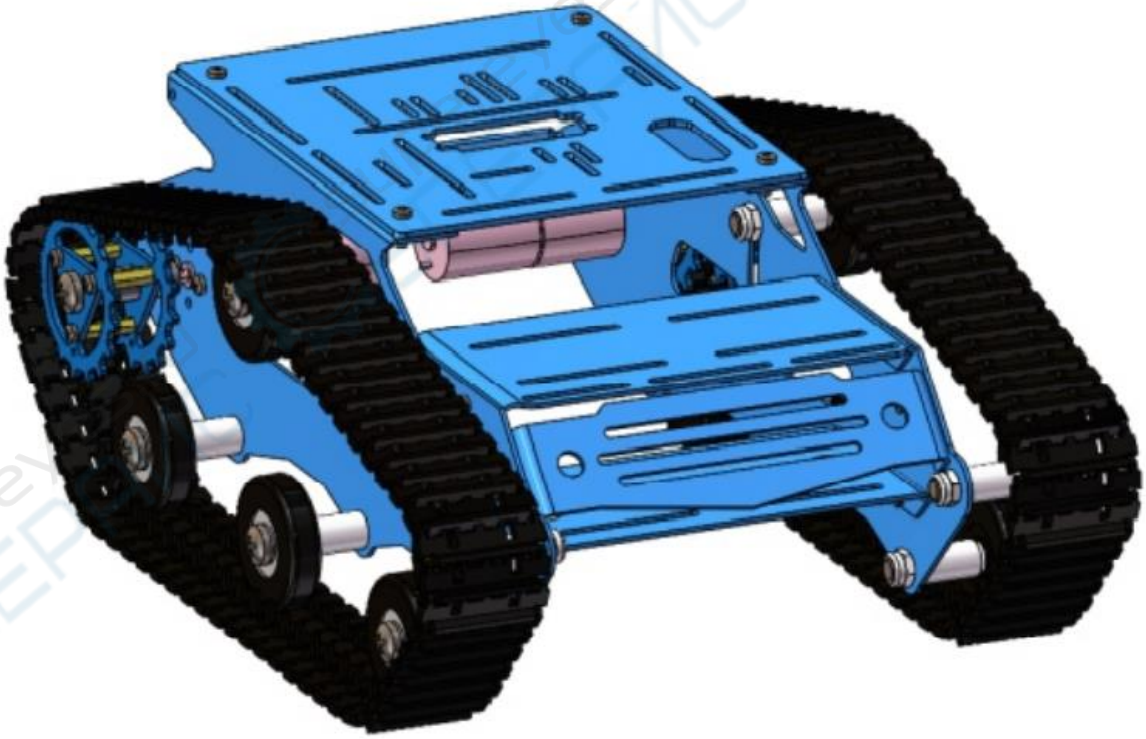
16. Деталь 1 установлена



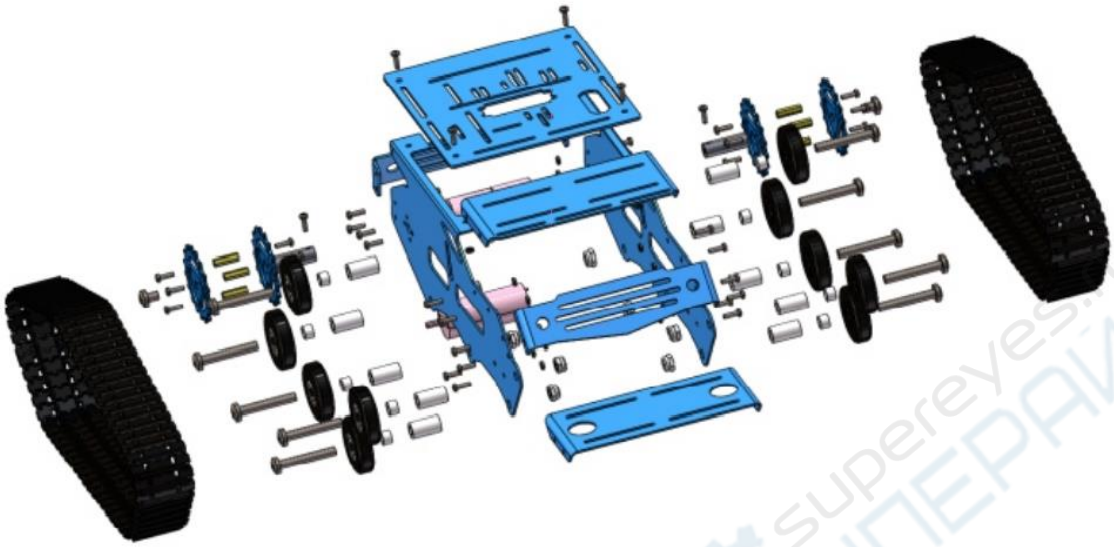
17. Надевание гусениц



18. Собранное шасси



19. Обзор деталей

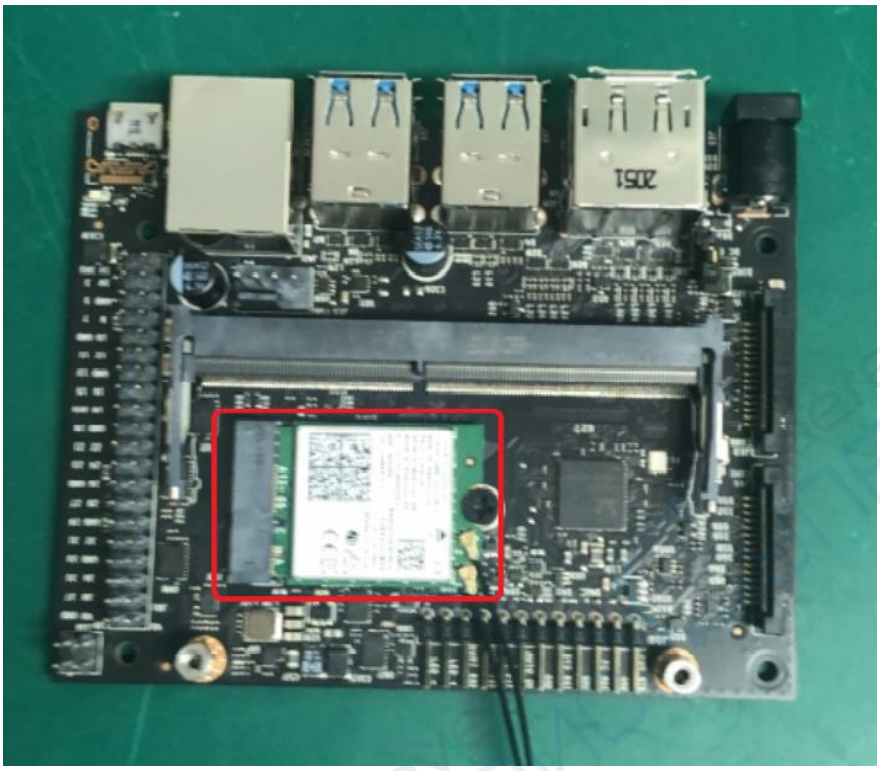


Примечание

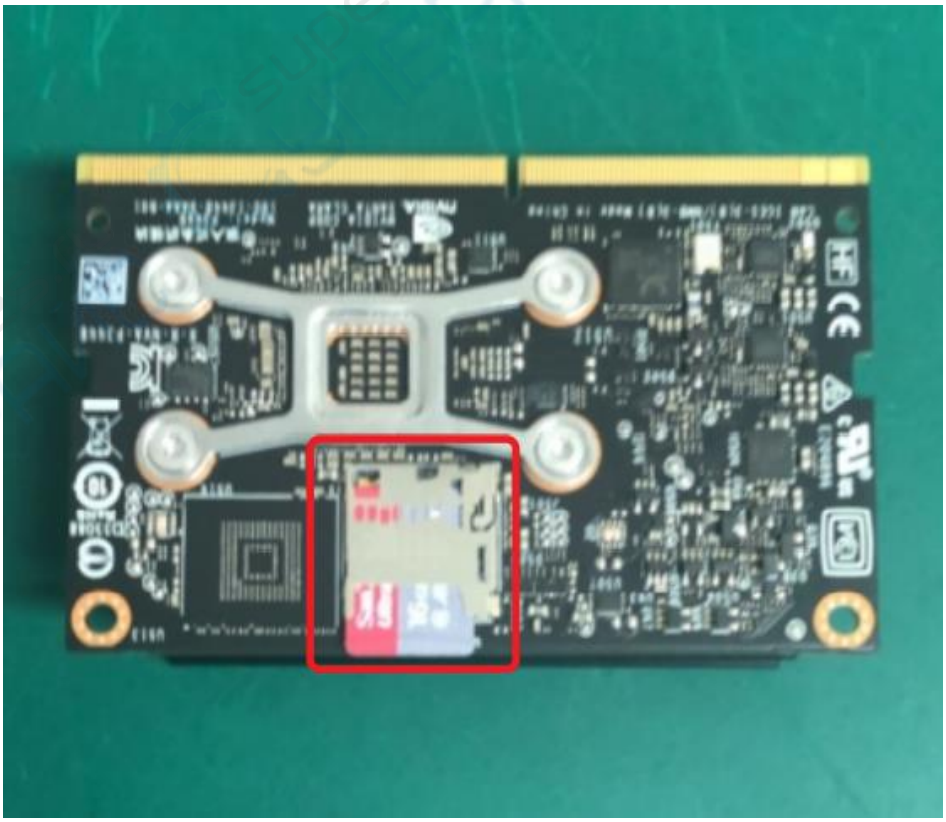
1. В данной инструкции показан лишь один из возможных вариантов сборки, детали могут быть собраны в произвольной последовательности.
2. При слишком большой степени натяжения гусениц можно ослабить винт M6 верхнего ведомого колеса и отрегулировать его положение таким образом, чтобы ослабить натяжение гусениц и облегчить процесс их установки.
3. Если собранное шасси работает некорректно, то это, как правило, происходит из-за разной степени натяжения левой и правой гусеницы. Вы можете отрегулировать положение самого верхнего ведомого колеса, чтобы сравнять скорость гусениц. Для более точной настройки рекомендуется использовать программное обеспечение для управления скоростью ШИМ (PWM).

Инструкция по сборке робота Jetson Nano ROS Radar Robot

1. Установите сетевую карту и SD-карту памяти в соответствующие разъёмы платы NANO

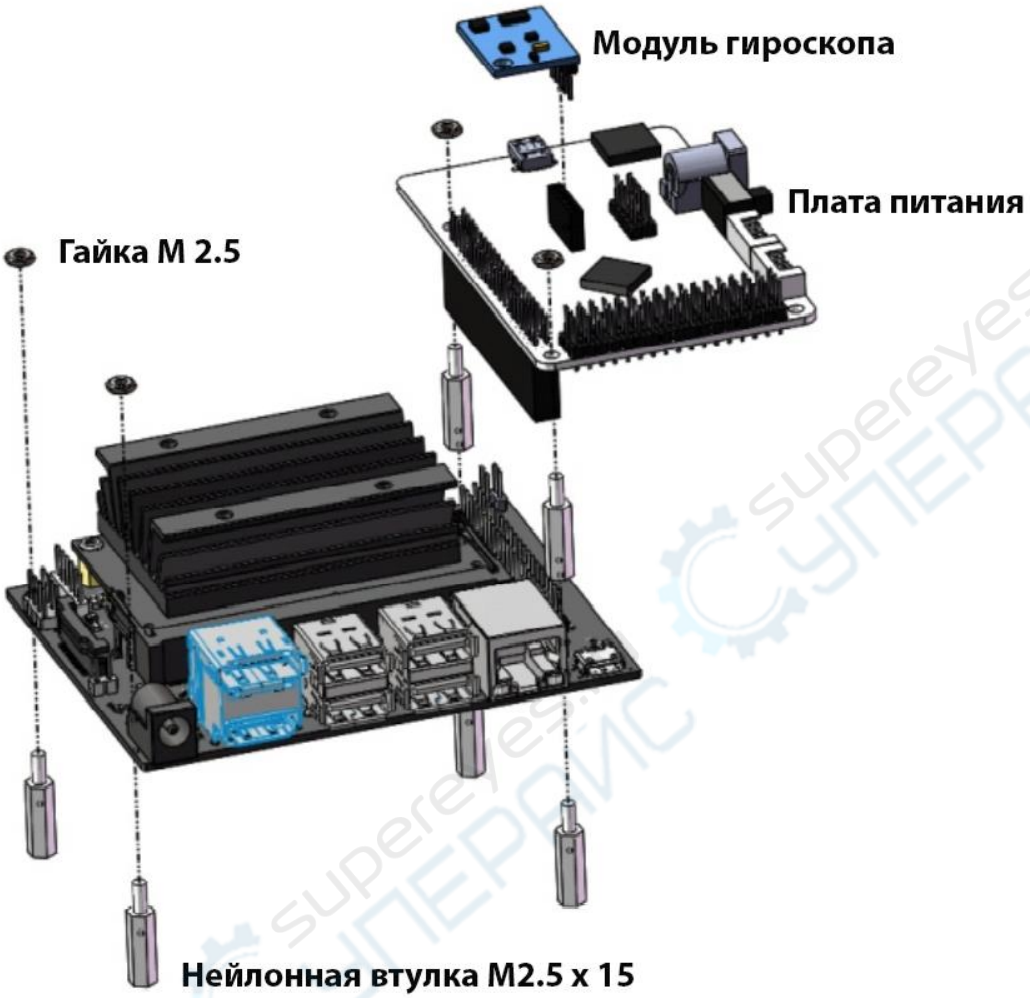


-- Разъём для сетевой карты –

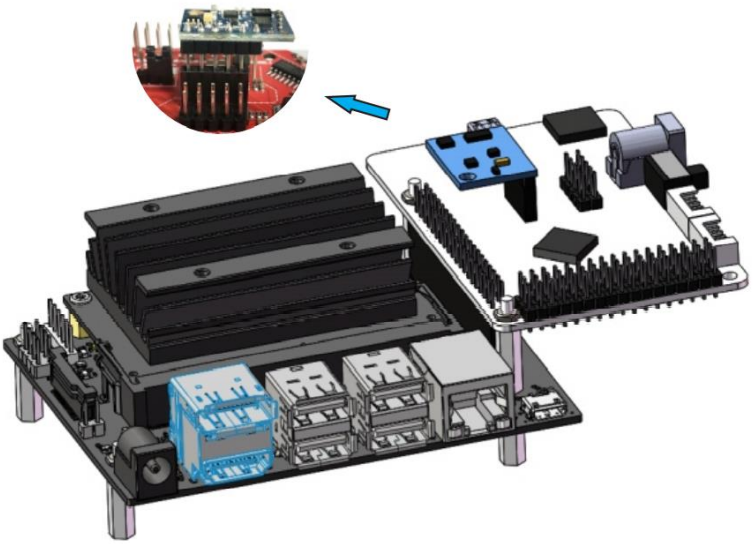


-- Разъём для SD-карты памяти –

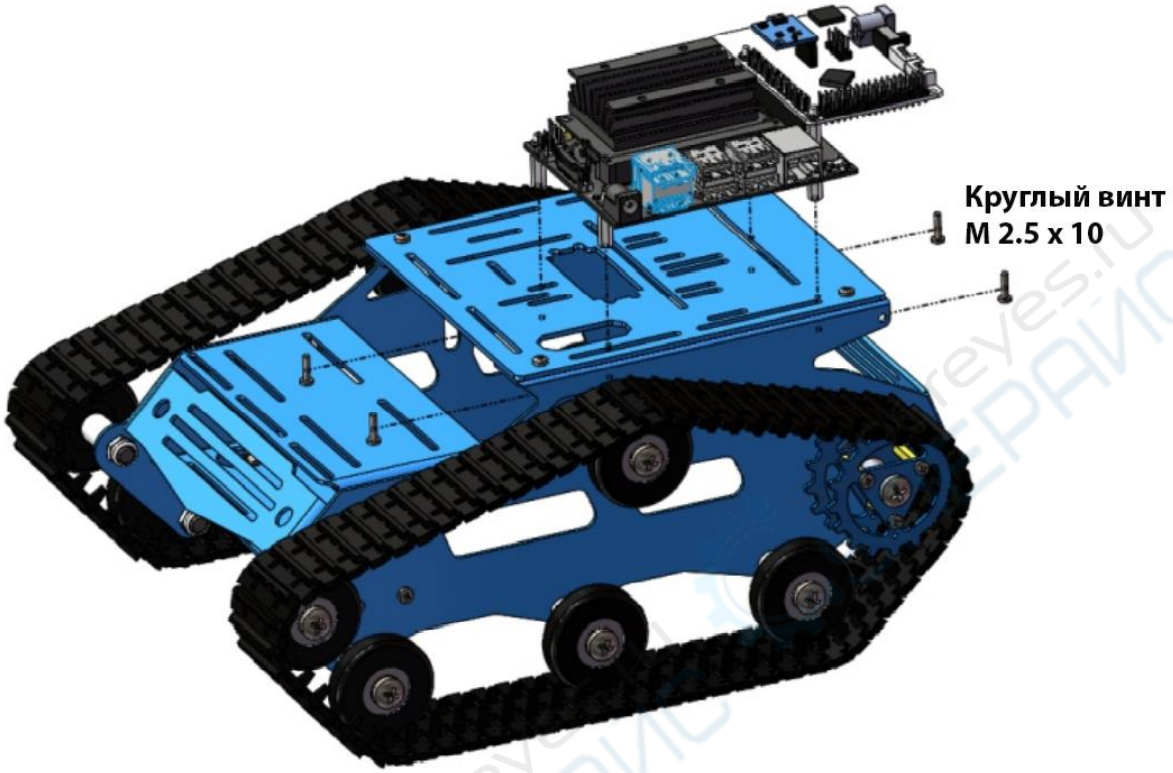
2. Схема сборки платы NANO



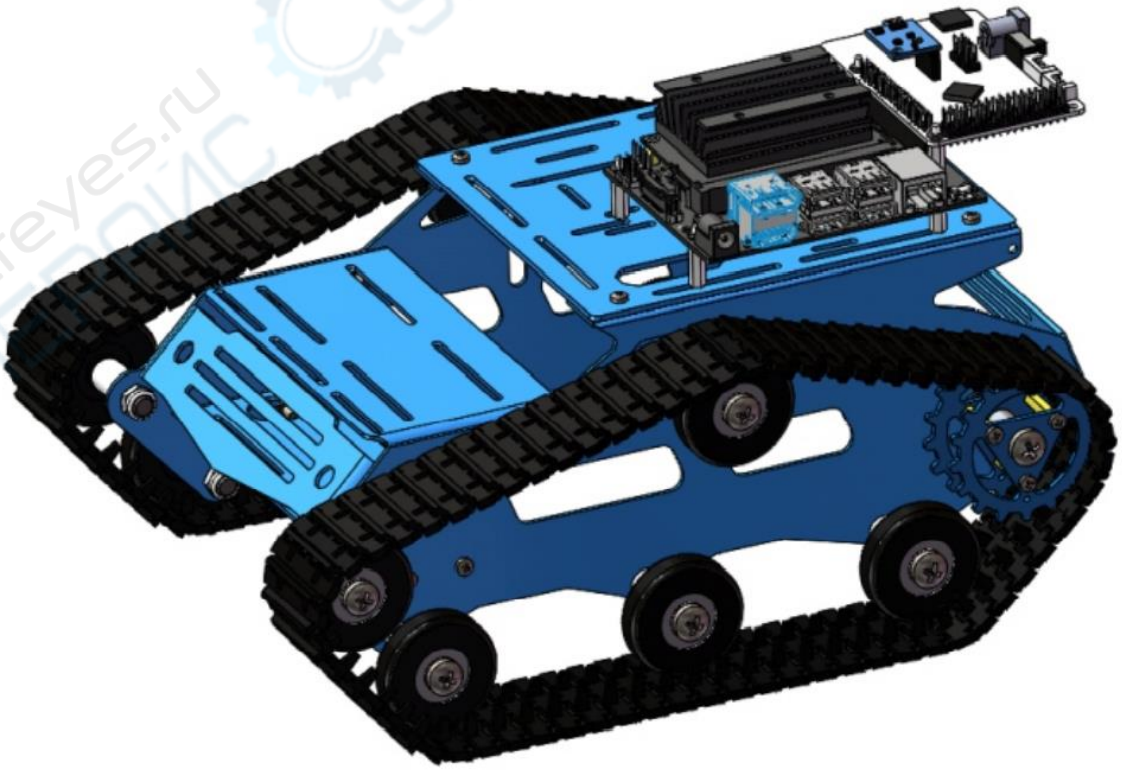
3. Собранная плата NANO



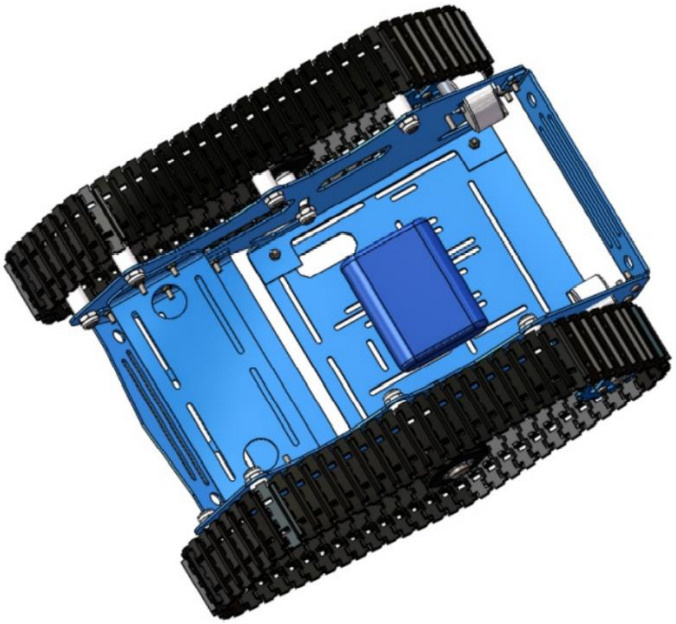
4. Установка платы NANO



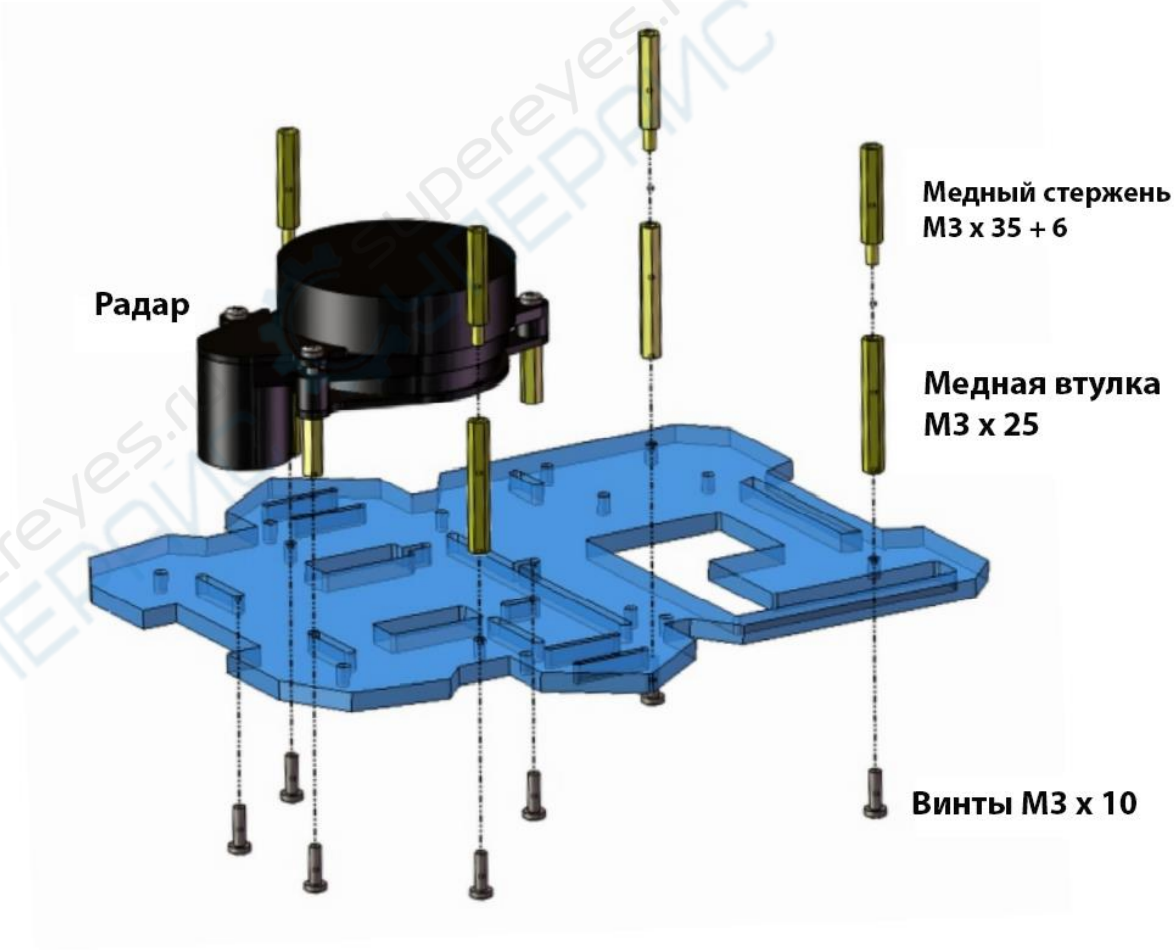
5. Установленная плата NANO



6. Установка аккумулятора



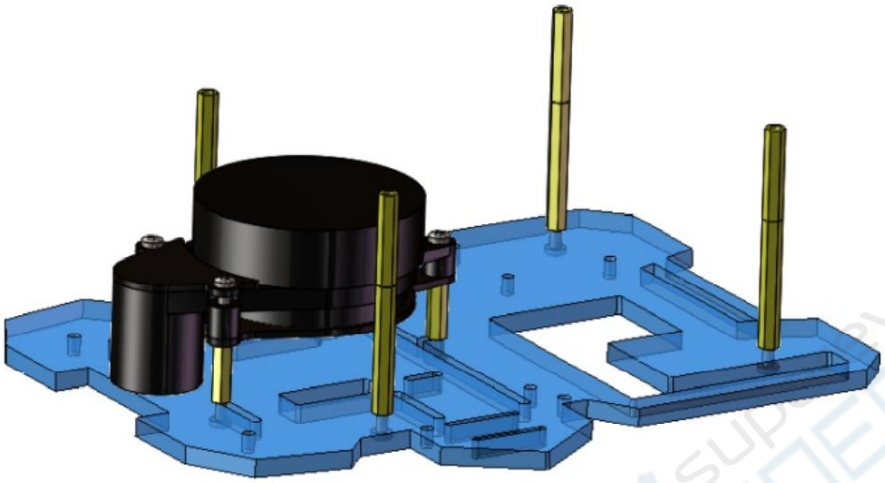
7. Установка радара



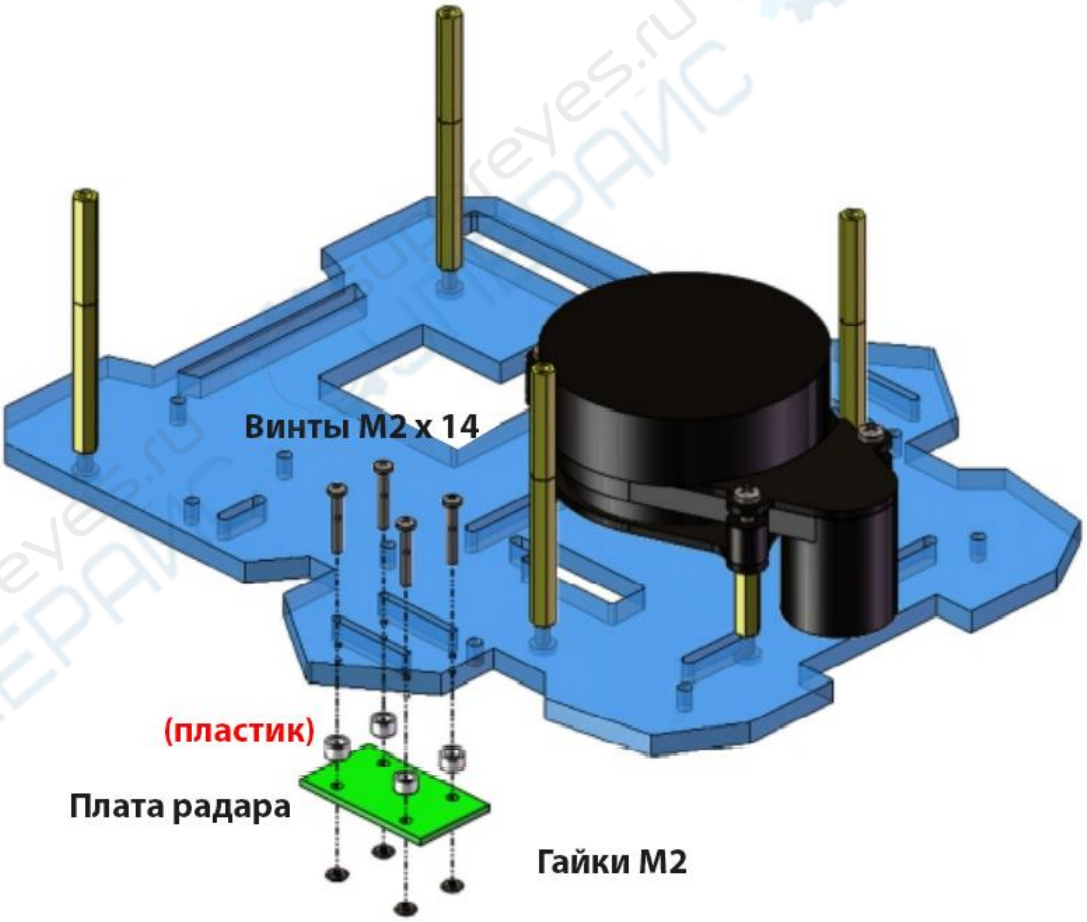
Примечания:

1) Сперва подключите провод радара
2) Зафиксируйте радар при помощи десяти болтов M2,5

8. Установленный радар

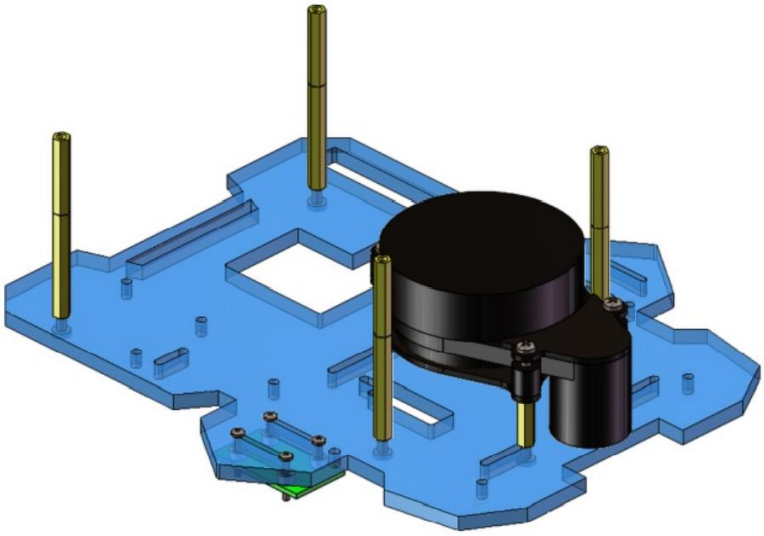


9. Установка платы радара



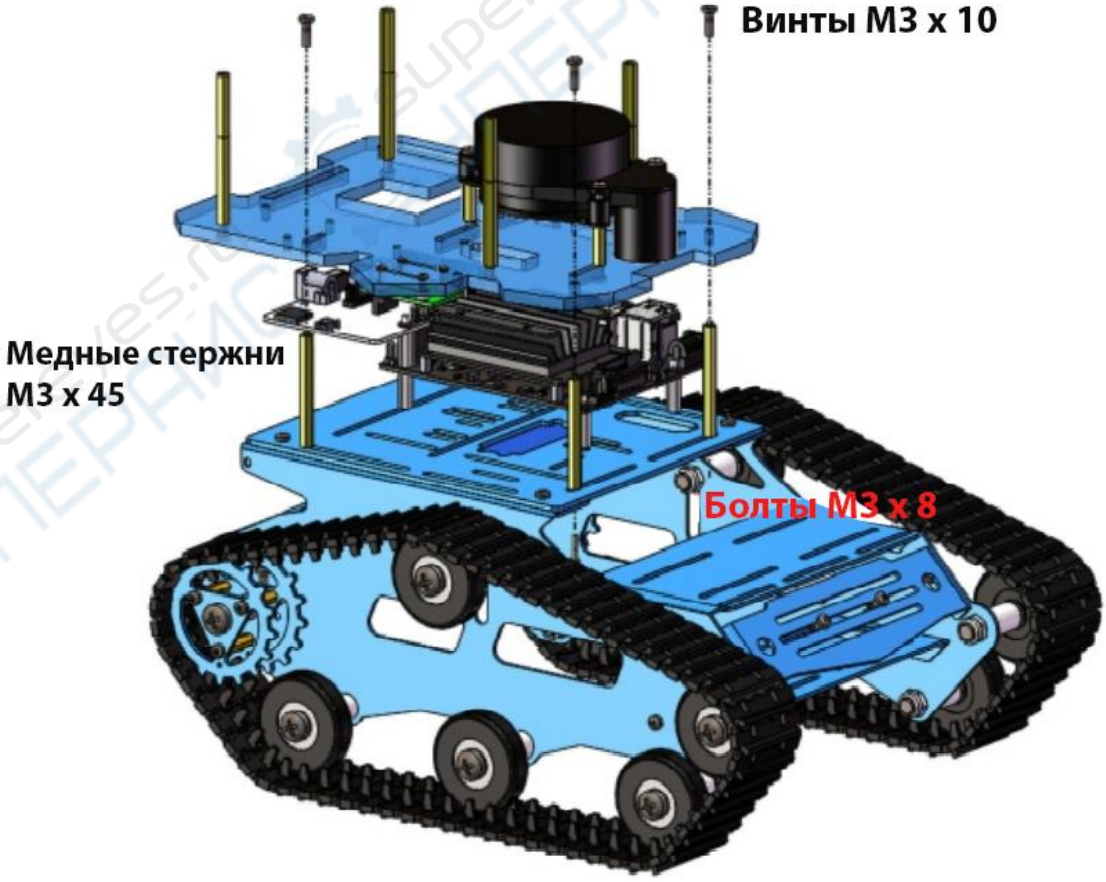
Примечание: подключите радар к плате

10. Установленная плата радара

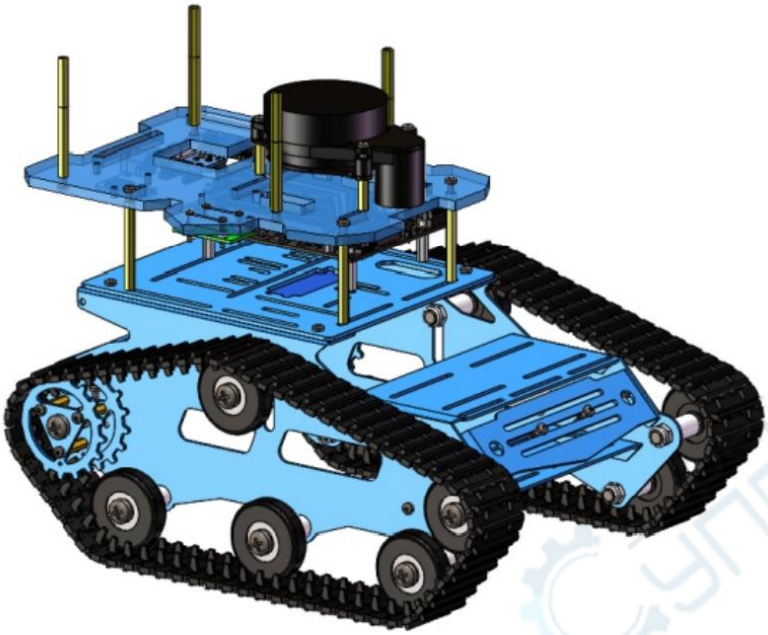


11. Установка радара на шасси

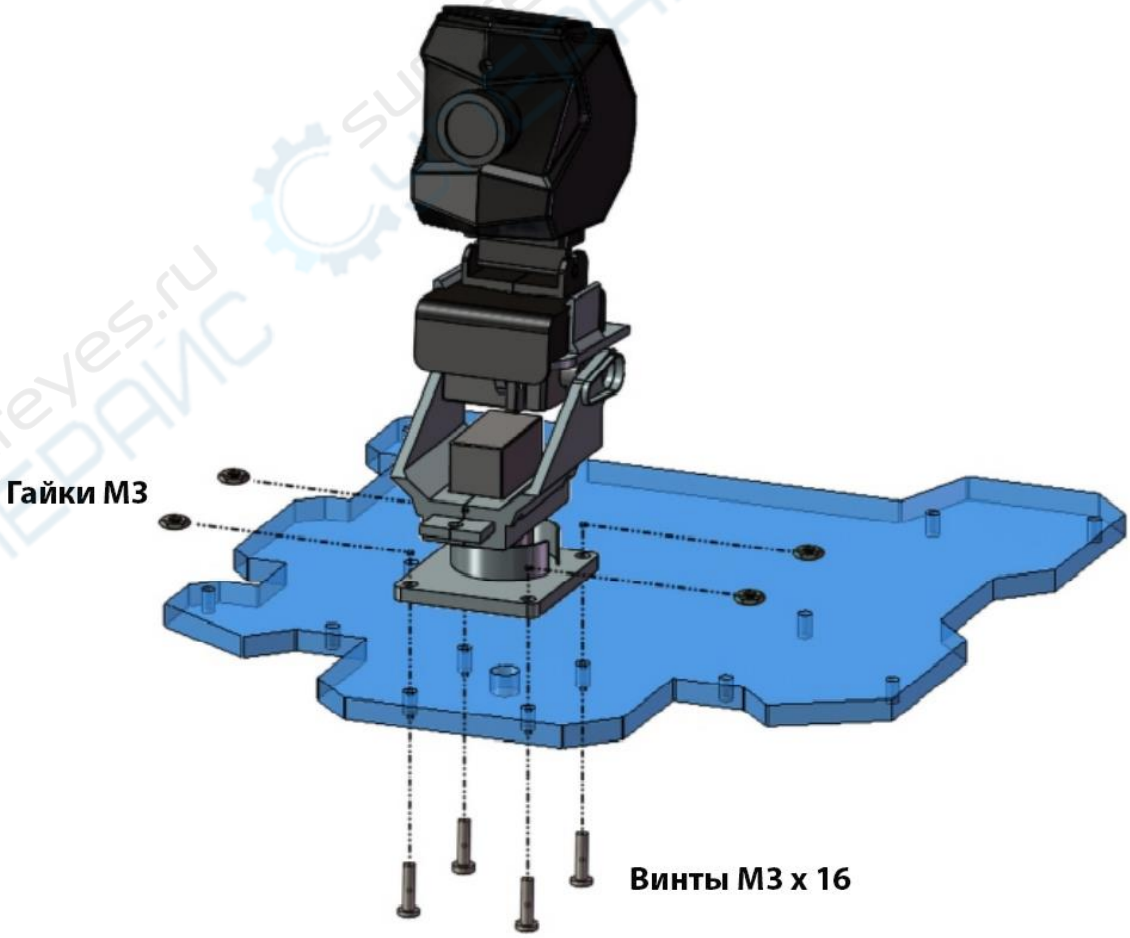
Примечание: на данном этапе сборки можно прикрепить гибкую антенну сетевой карты к акриловой плате не касаясь металла.



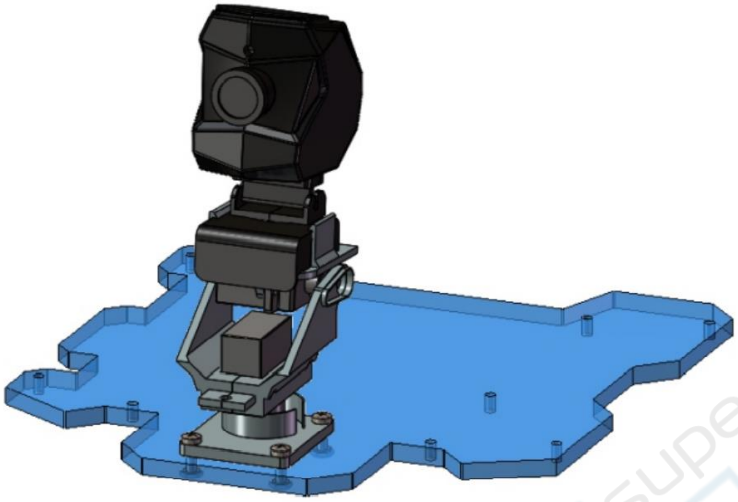
12. Радар установлен на шасси



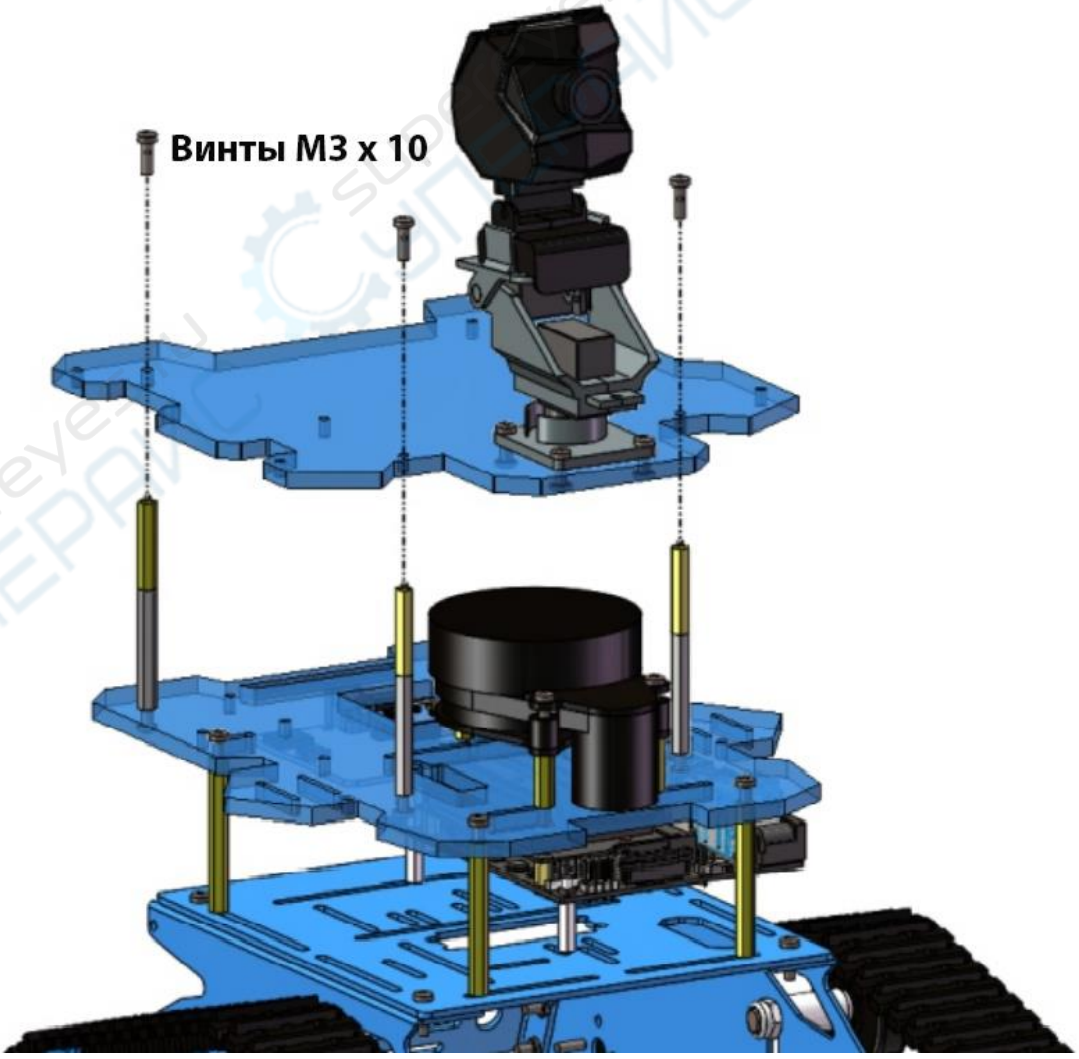
13. Крепление стабилизатора камеры



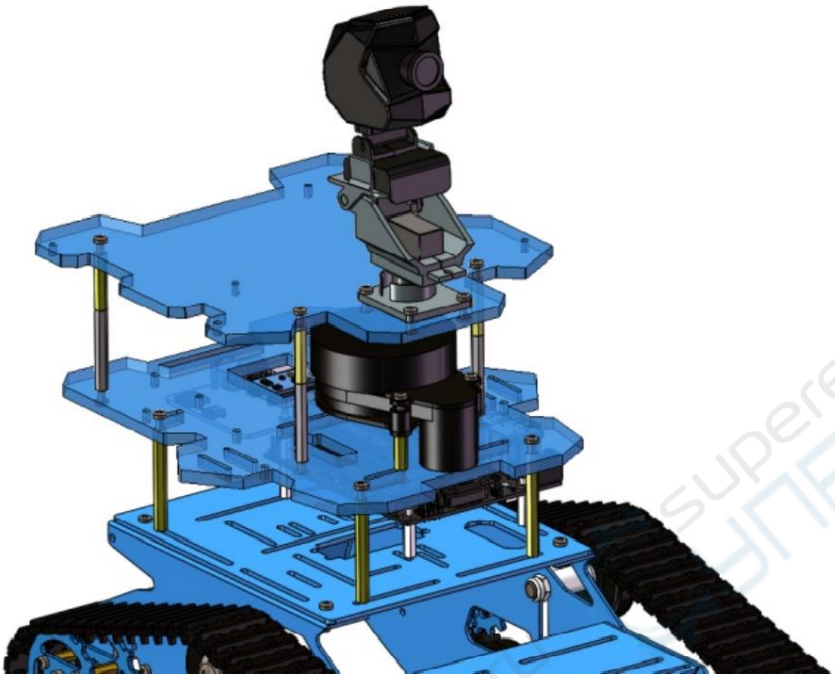
14. Стабилизатор камеры установлен



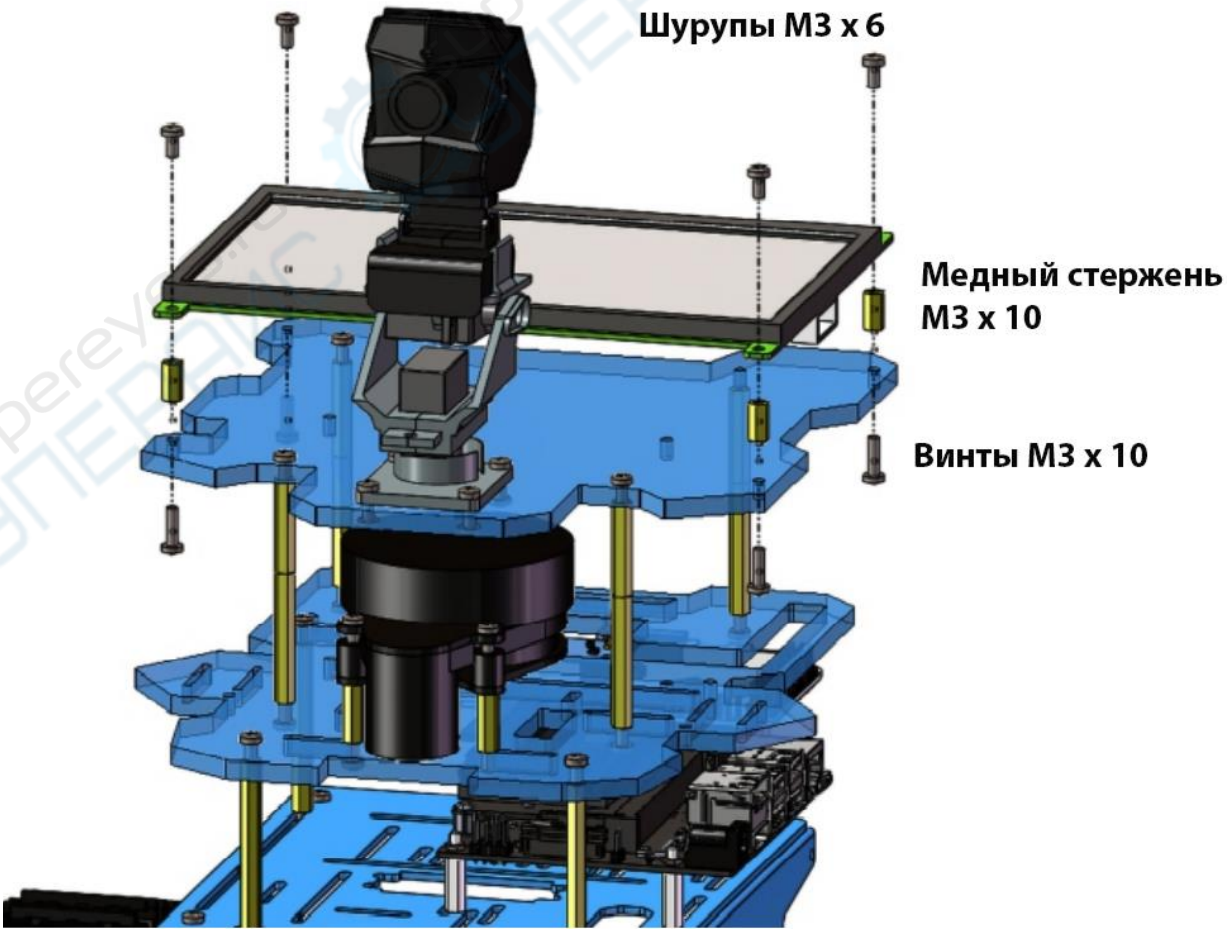
15. Установка верхней акриловой пластины



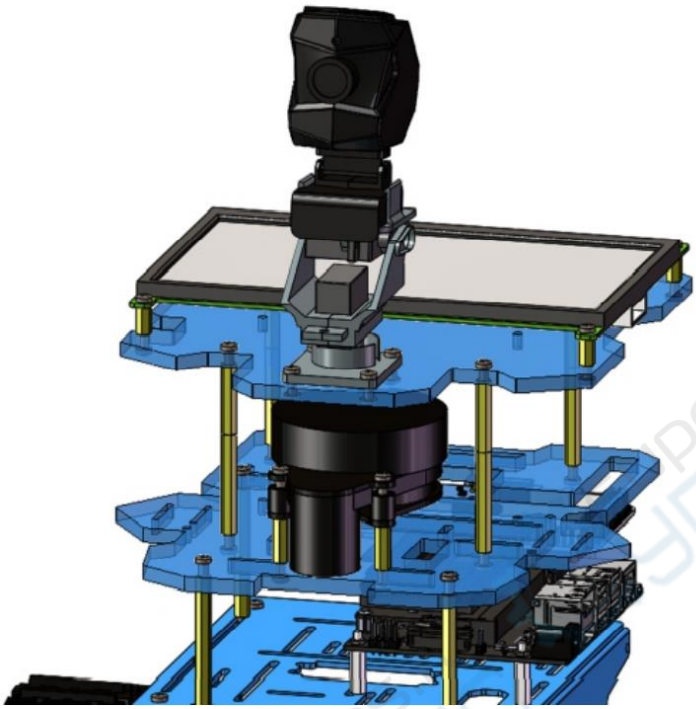
16. Верхняя акриловая пластина установлена



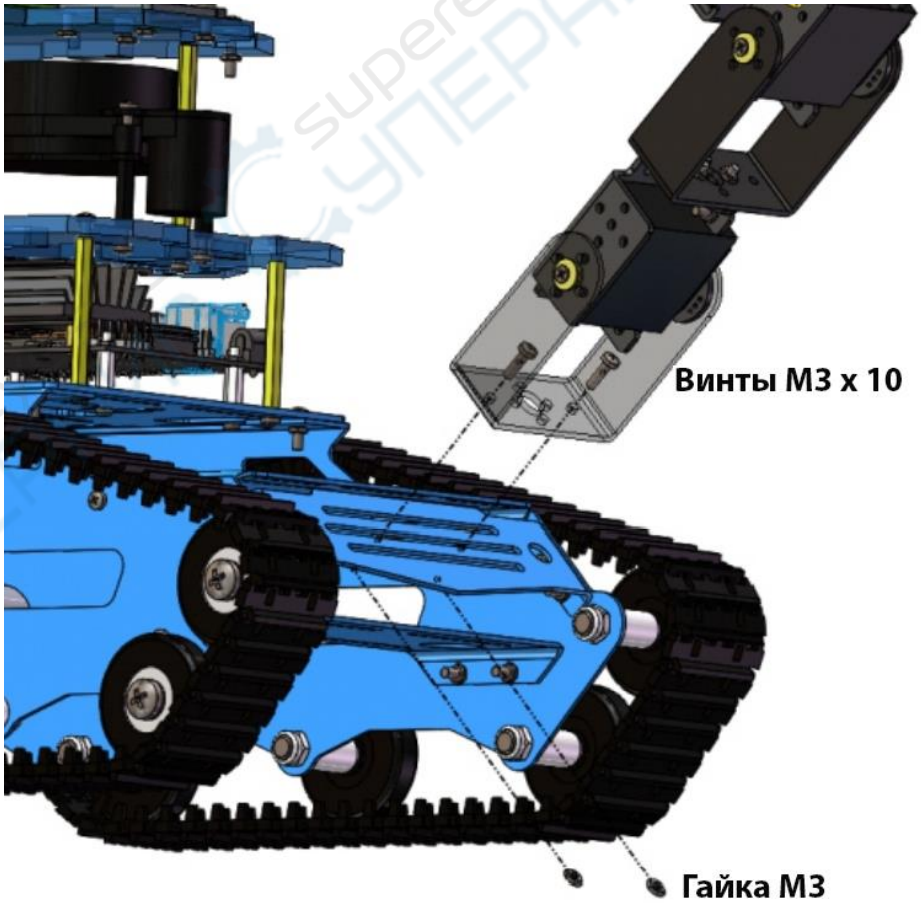
17. Крепление дисплея



18. Дисплей установлен

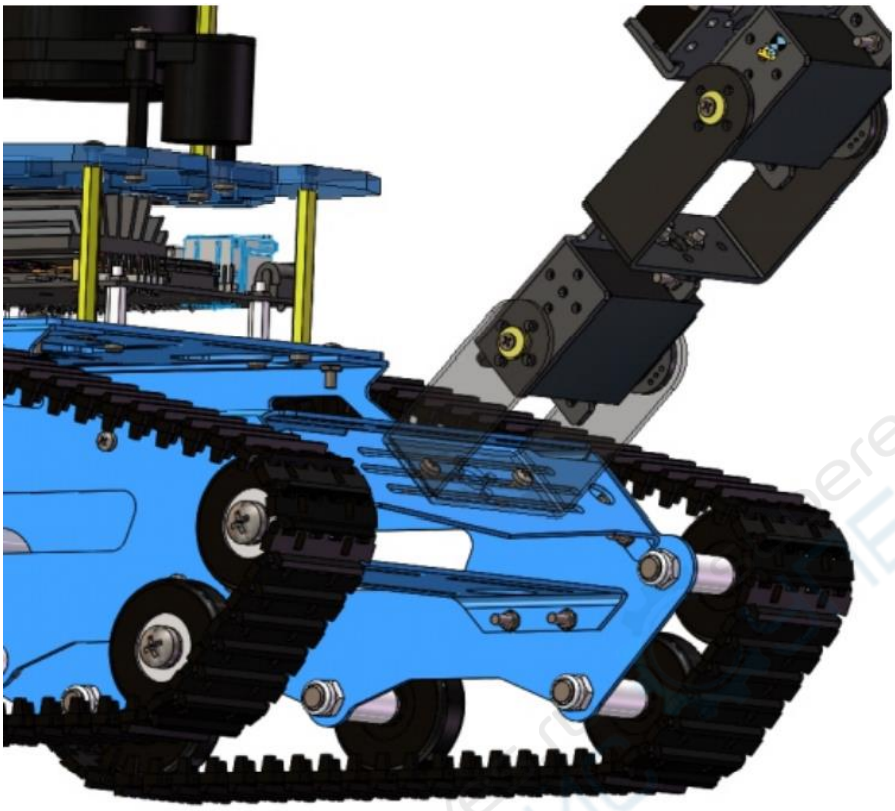


19. Установка манипулятора



supereyes.ru СУПЕРАЙС

20. Установленный манипулятор



21. Сборка робота завершена.