

叉车机器人（创意）设计及制作（二）

搭建与线路连接

1、搭建车身底盘支架

组装车身底座支架，使用 M4x10 螺钉将 10 孔槽梁和 8 孔扁梁组装成底盘支架如图所示。



图 1 底盘支架

2、搭建叉车后轮

(1) 组装后轮，将法兰联轴器安装到轮子上，如图所示。



图 2 组装后轮

(2) 安装后轮支架，使用轴套将光轴固定到底座支架上，如图所示。



图 3 安装后轮支架

3、安装前轮

(1) 搭建前轮，使用轴套将前轮安装到前轮支架上，如图所示。



图 4 搭建前轮

(2) 搭建货叉支架，先将两根 10 孔扁梁安装到底盘支架上，再将两根扁梁垂直安装到底座上，如图所示。



图 5 货叉支架

(3) 组装货叉驱动电机，将电机安装到电机支架上，再将注塑带轮安装到电机上，如图所示。



图 6 货叉驱动电机

4、安装货叉

(1) 安装货叉驱动电机，使用 M4x16 螺钉将电机安装到货叉支架上，如图所示。



图 7 安装货叉

(2) 安装注塑带轮，对应货叉驱动电机的位置先安装 3 孔扁梁，再将注塑带轮安装到扁梁上，位置对应另一侧电机，如图所示。



图 8 安装注塑带轮

(3) 将履带安装在注塑带轮上，如图所示。



图 9 安装履带

(4) 组装主控板支架，使用 M4x10 螺钉将主控板安装到车身支架上，如图所示



图 10 安装主控板支架

5、安装主控装置

(1) 组装主控板，主控板四角上的孔与主控板支撑板上合适的孔对齐，用螺钉固定，如图所示。



图 11 组装主控板

(2) 将电池盒安装到主控板上，隔离柱是中空的并且有螺纹，可以直接拧螺钉。隔离柱安装在其中一块支撑板的四个角上，另一块支撑板对应安装上去，如图所示。



图 12 安装电池盒

6、线路连接。

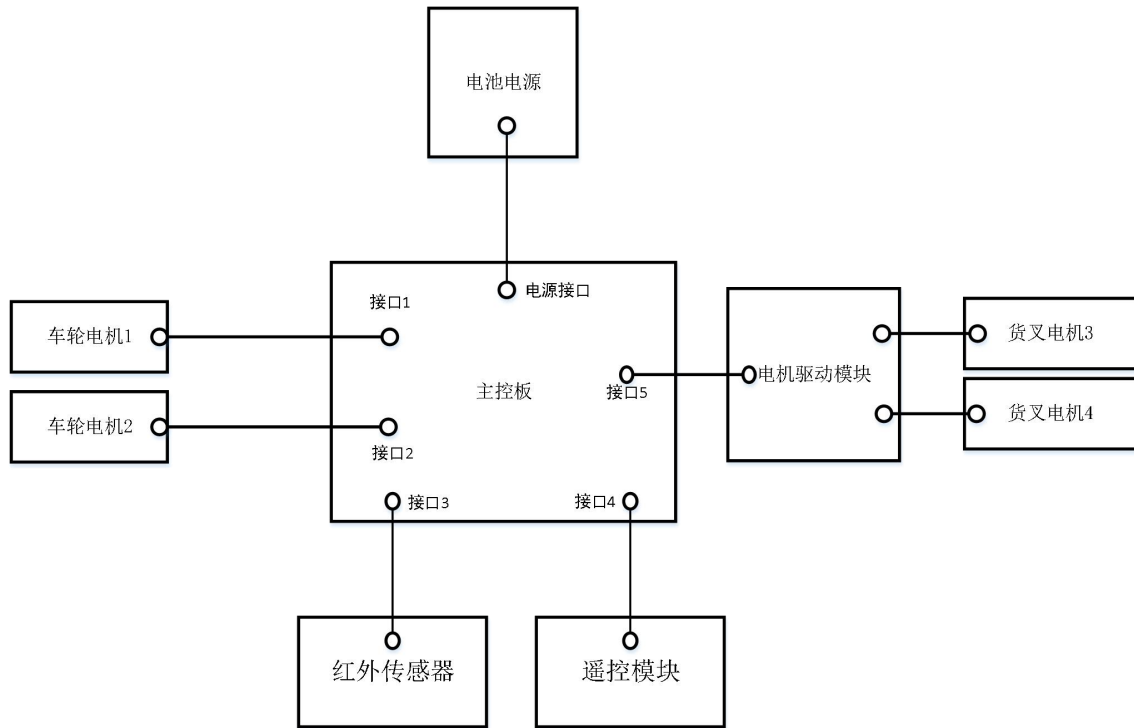


图 13 线路连接



图 14 叉车机器人