

# RP5 坦克车底盘

## 越障改装方法 1

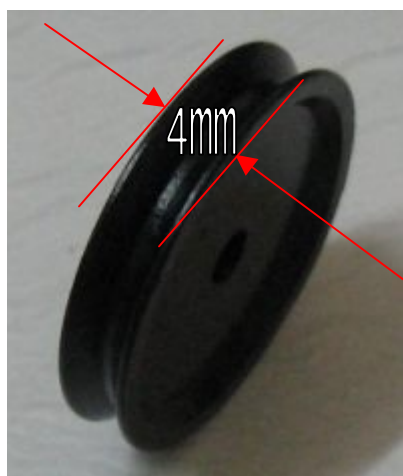
『大谷机器人工作室设计』





1,

有凹槽的塑料轮,内径为 M3,外径 32mm,需要 2 个;



2,

因两侧突出部分不同,等下需用垫片弥补。



3,

M3 套管螺母,需要 4 个。



4,

M3\*25mm 铜杆需要两根。



5,

M3\*9mm 铜柱 4 个，六棱铜柱长 5mm。



6,

组合在一起。



7,

套进铜柱后，再装上塑料轮。



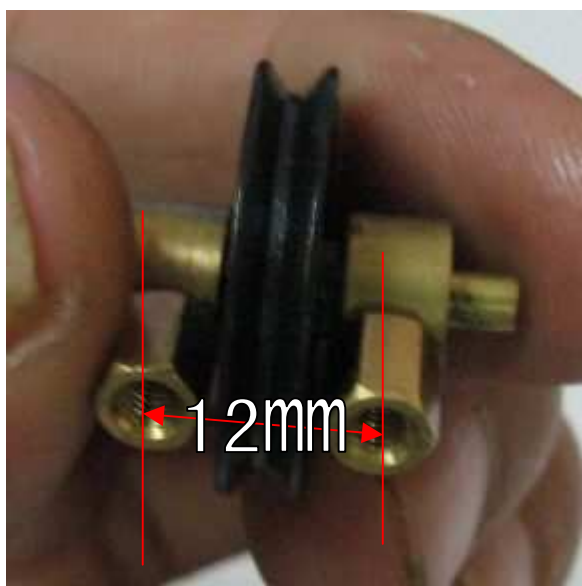
8,

因塑料轮两边厚度不同，可放螺母做垫片以弥补。





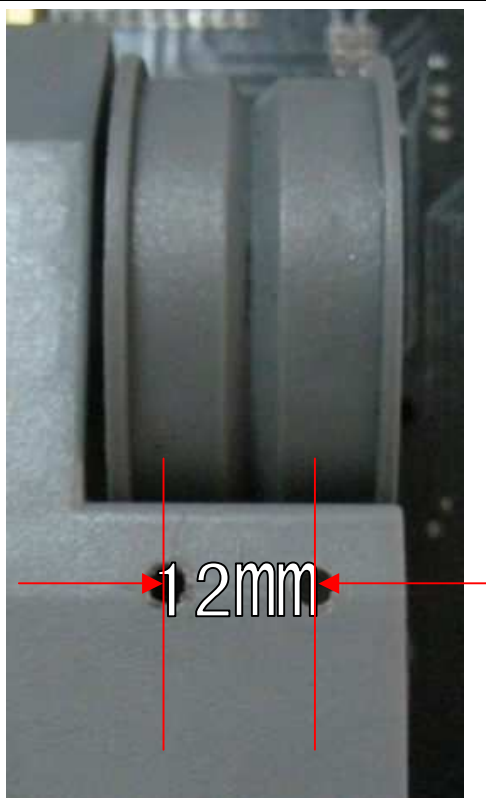
9,  
效果如图所示。



10,

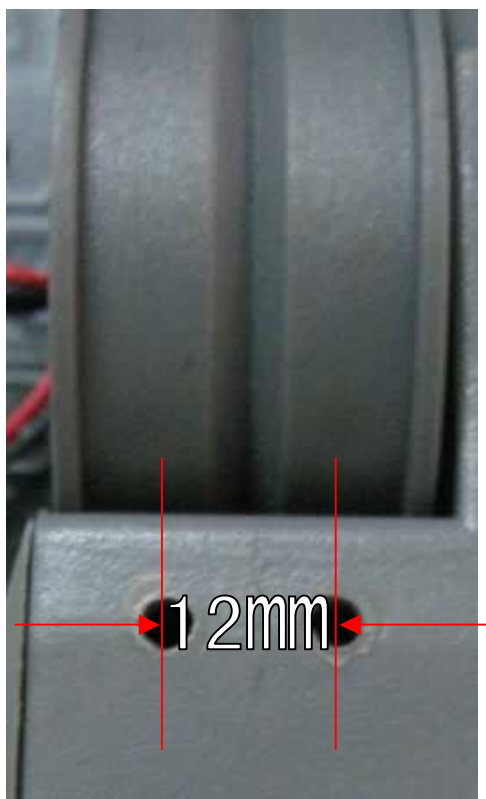


再套上另一个铜管螺母，把六角铜柱固定以拧紧两端，并且，注意铜柱的固定位置应该调整到塑料轮滚动自由。



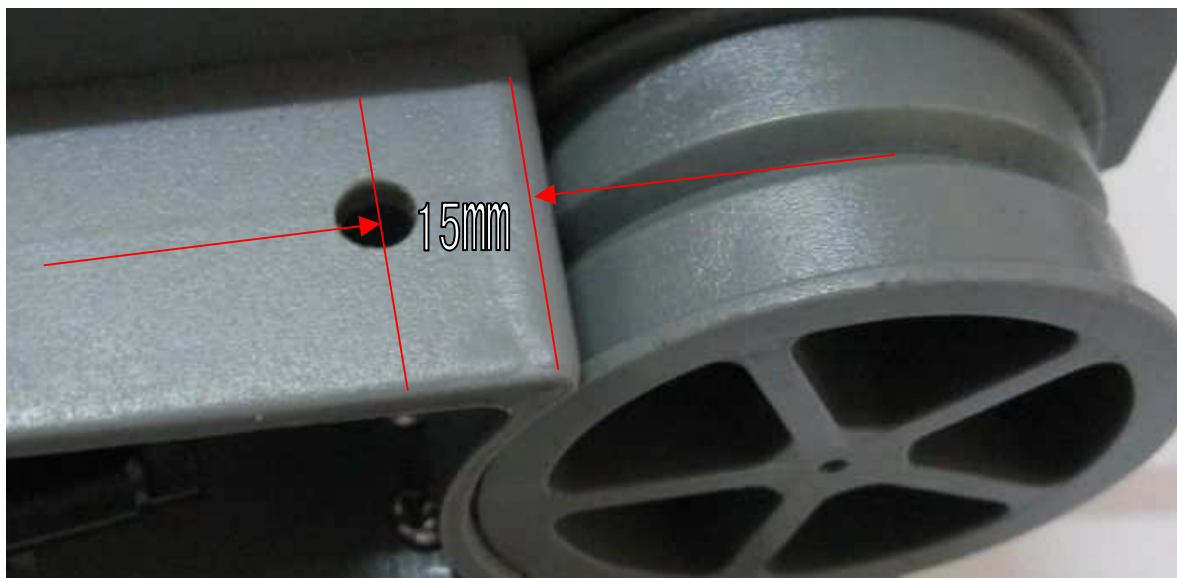
11,

在履带的塑壳附近位置钻两个固定扩展轮的固定孔 (M3),  
位置如图所示。(右)



12,

(左)



13,

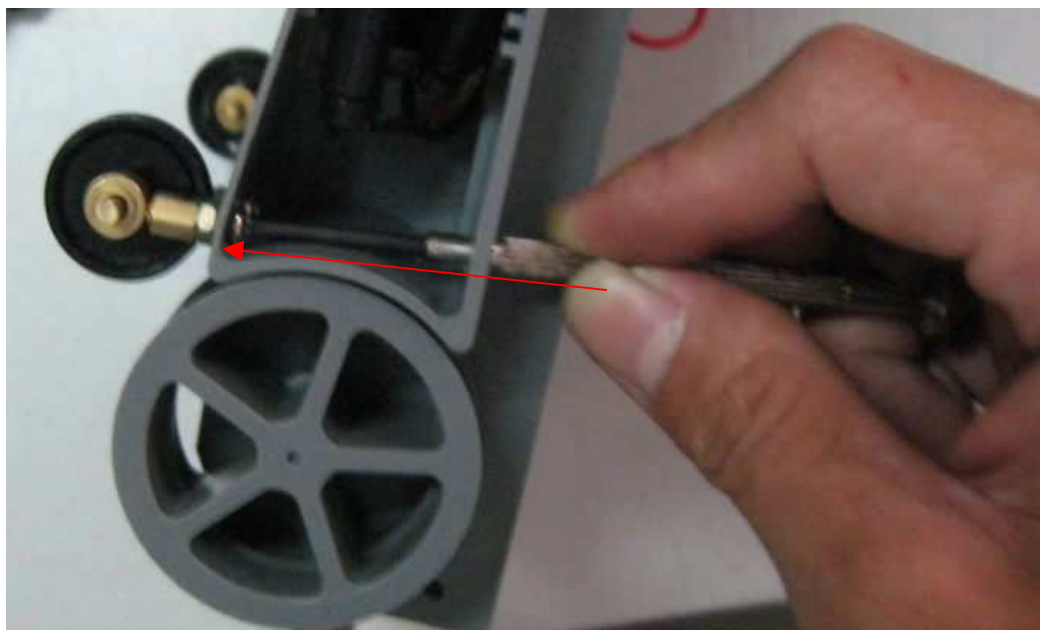
在固定扩展轮的上方，钻一个直径为 8-10mm 的孔。以方便拧紧固定扩展轮的螺丝。



14,

在固定孔位装 M3\*8mm 的螺丝，并装 M3 螺母。螺母无需太紧。





15,

装上扩展轮，并且小螺丝刀拧紧，拧紧的同时也要注意边收紧 M3 螺母。

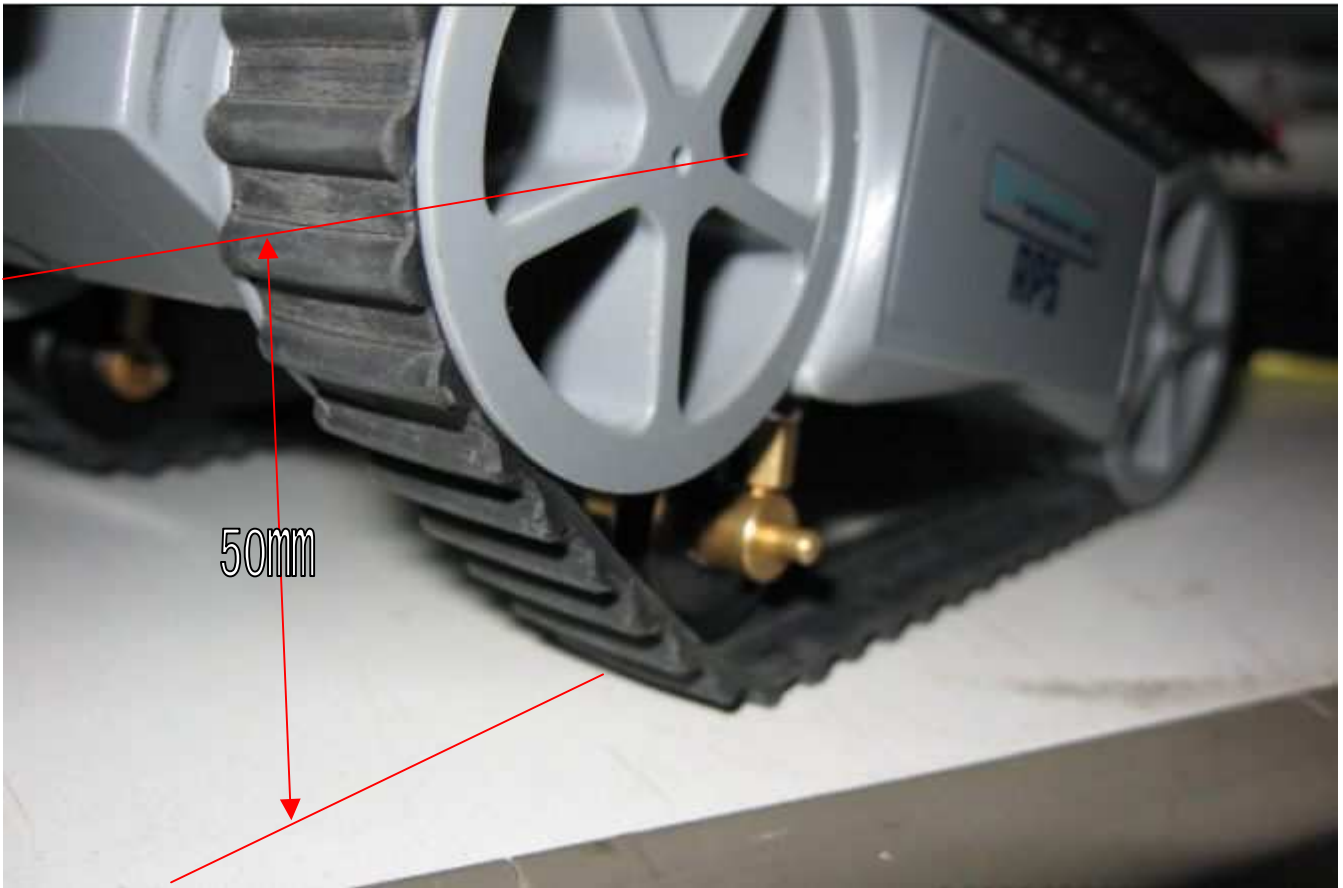


16,



组装完成后，效果如上图展示，履带轮子和扩展的轮子凹在一直线。





----- 完 -----

ROBOTDIY|robot diy kit|micromouse 大谷教育机器人

大谷网址: <http://www.arexx.com.cn/index.asp>

大谷机器人淘宝店: <http://shop35075640.taobao.com>

大谷机器人视频: <http://u.youku.com/tyler008>

AVR 可重复编程(C、C++、VC)ATmega8 系列教育机器人