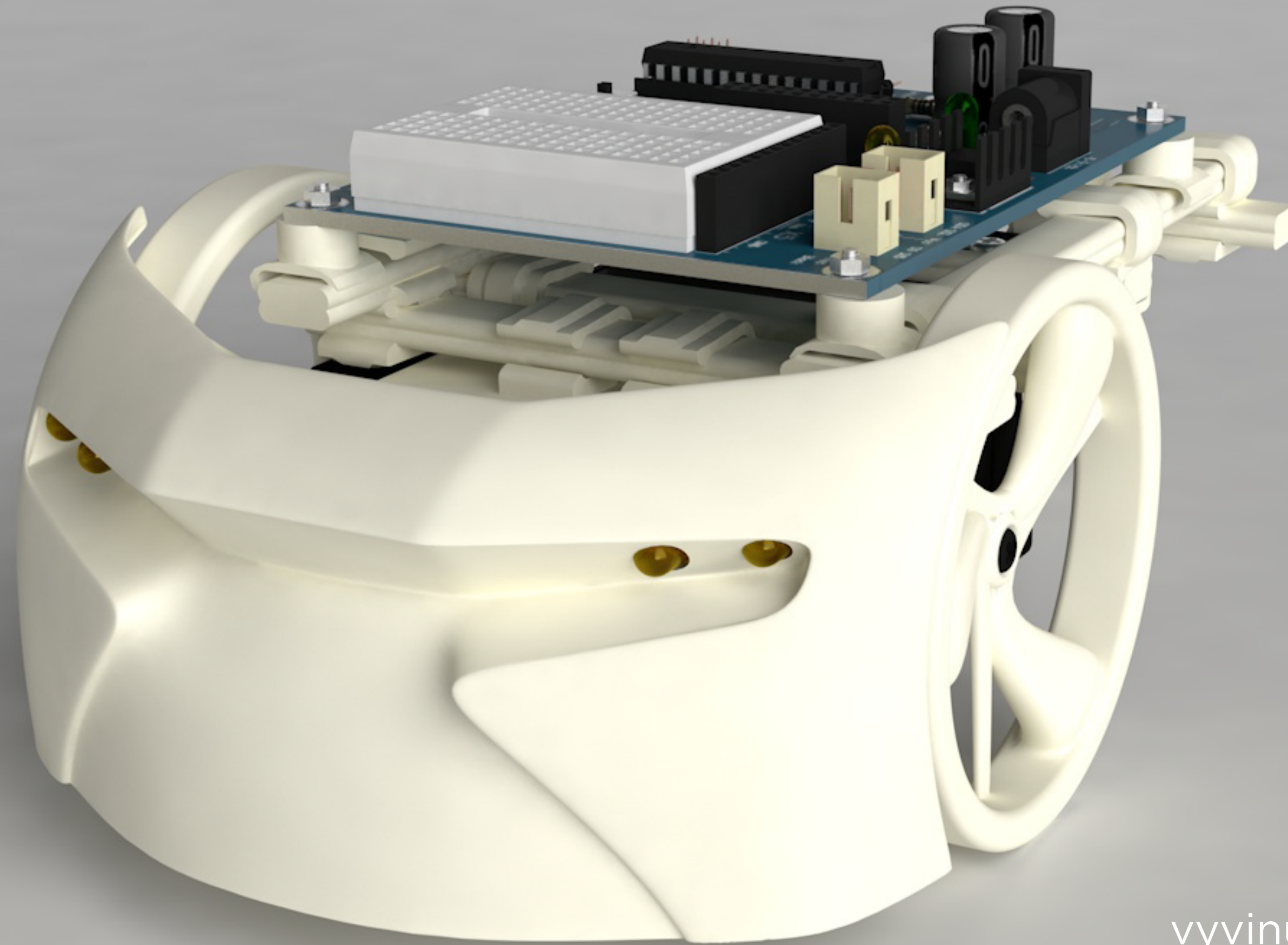


Acrob

Výukový open source robot



STU
FA

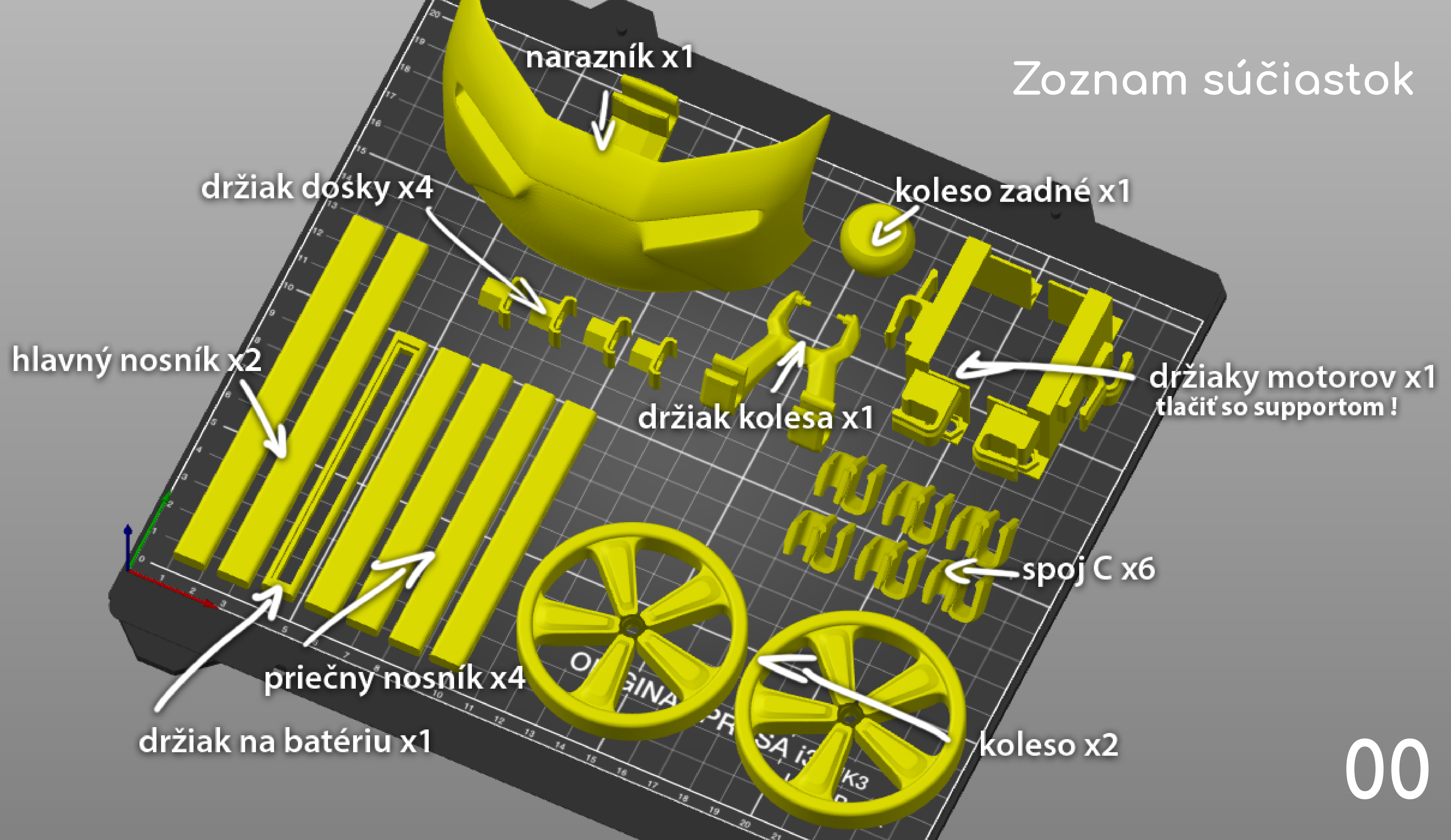
SLOVENSKÁ TECHNICKÁ
UNIVERZITA V BRATISLAVE
FAKULTA ARCHITEKTÚRY

vyvinul: Bc. Ľubomír Fundárek

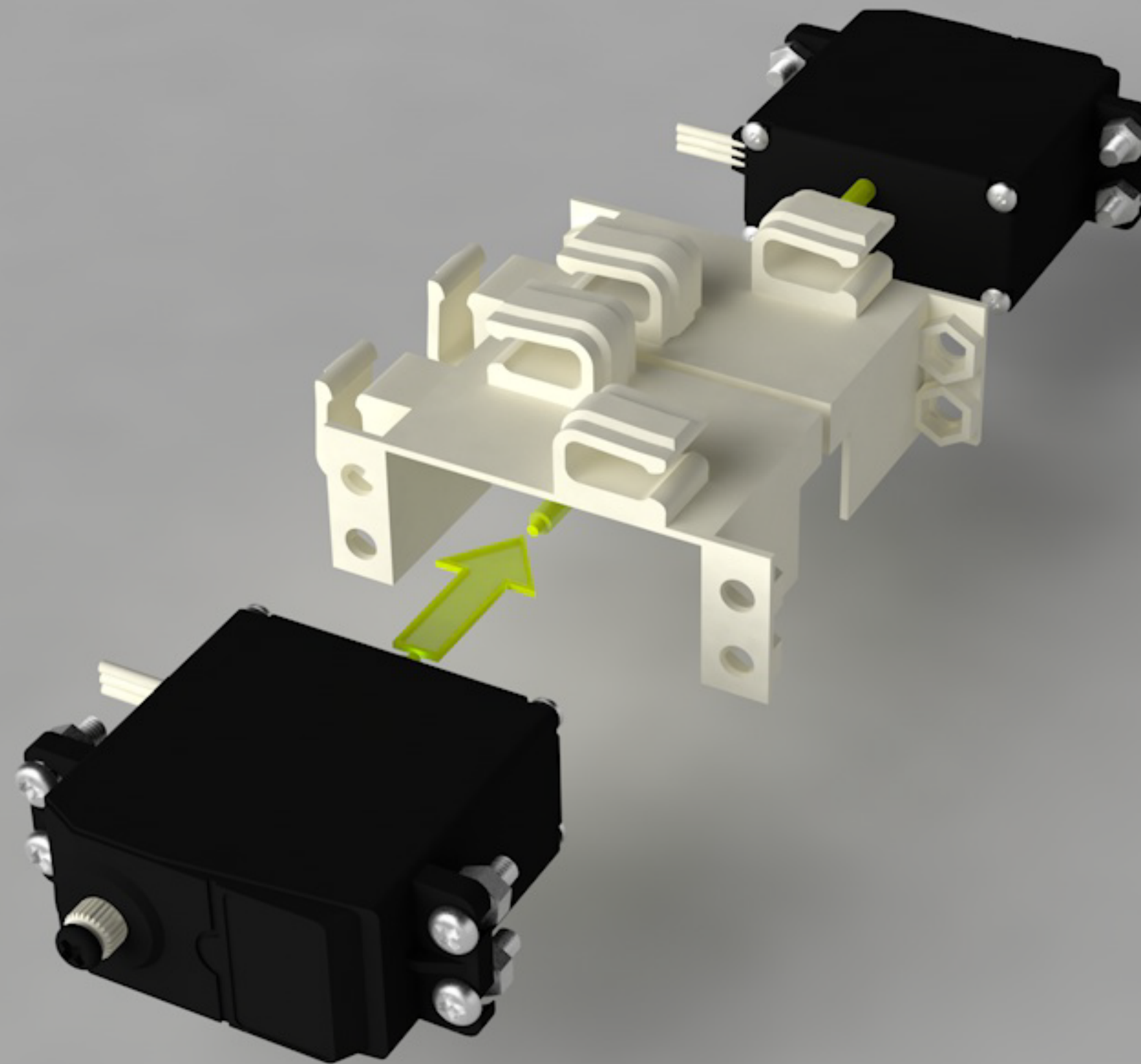
konzultanti: Mgr. art. Michala Lipková, ArtD.,
Ing. Richard Balogh, PhD.

rok: 2018/2019

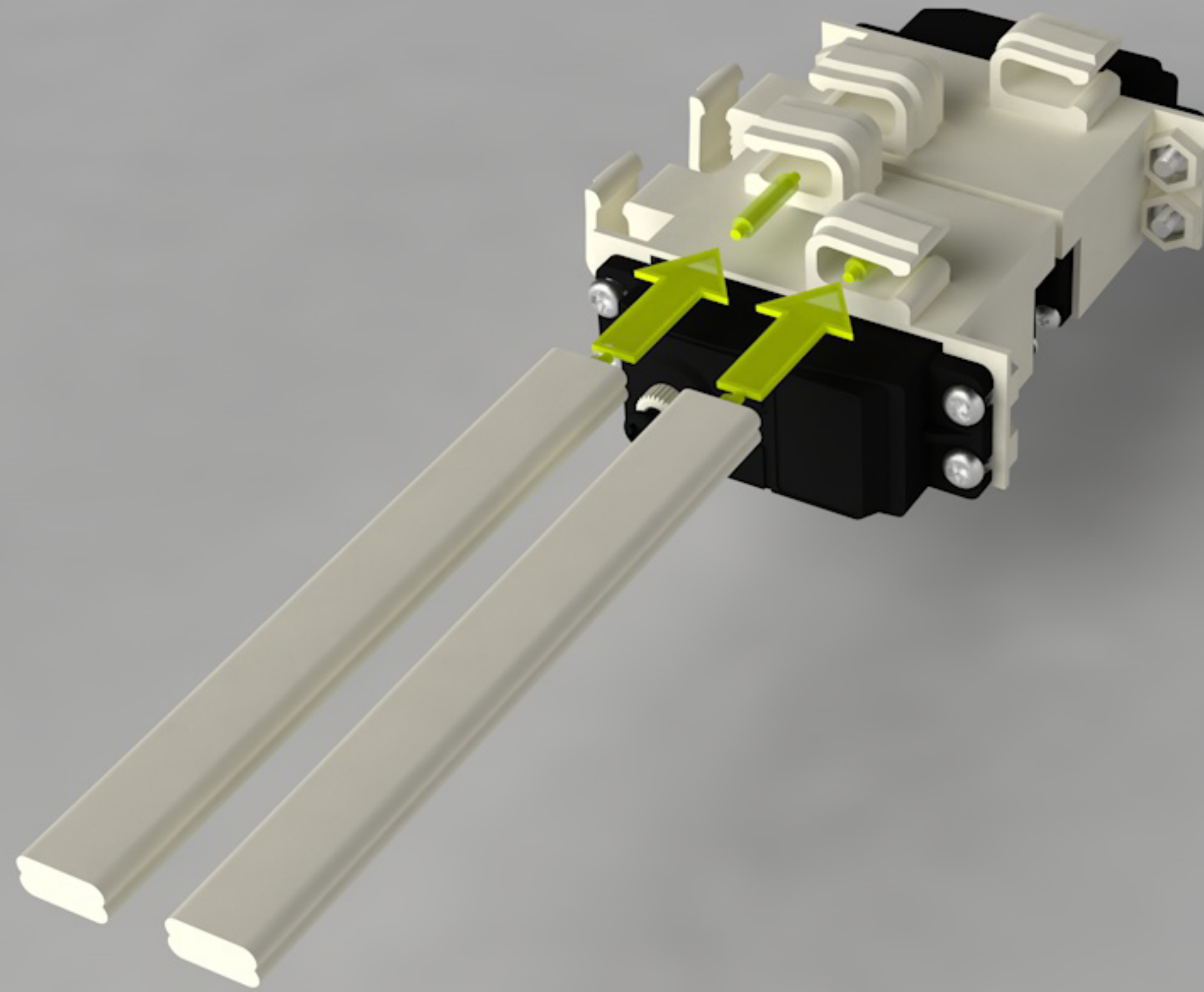
Zoznam súčiastok

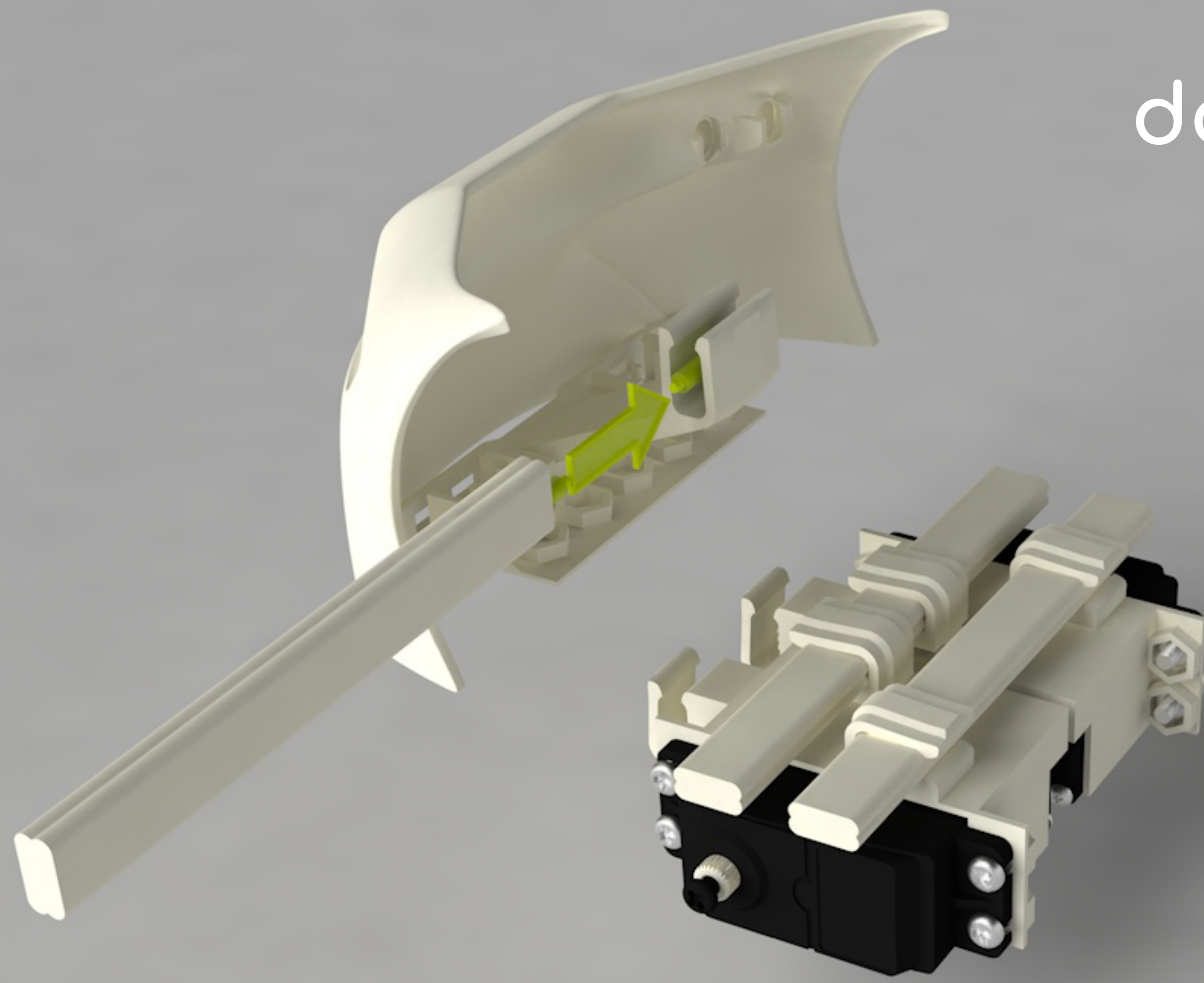


vložte motory do držiakov
zaistite skrutkami
záleží na orientácii



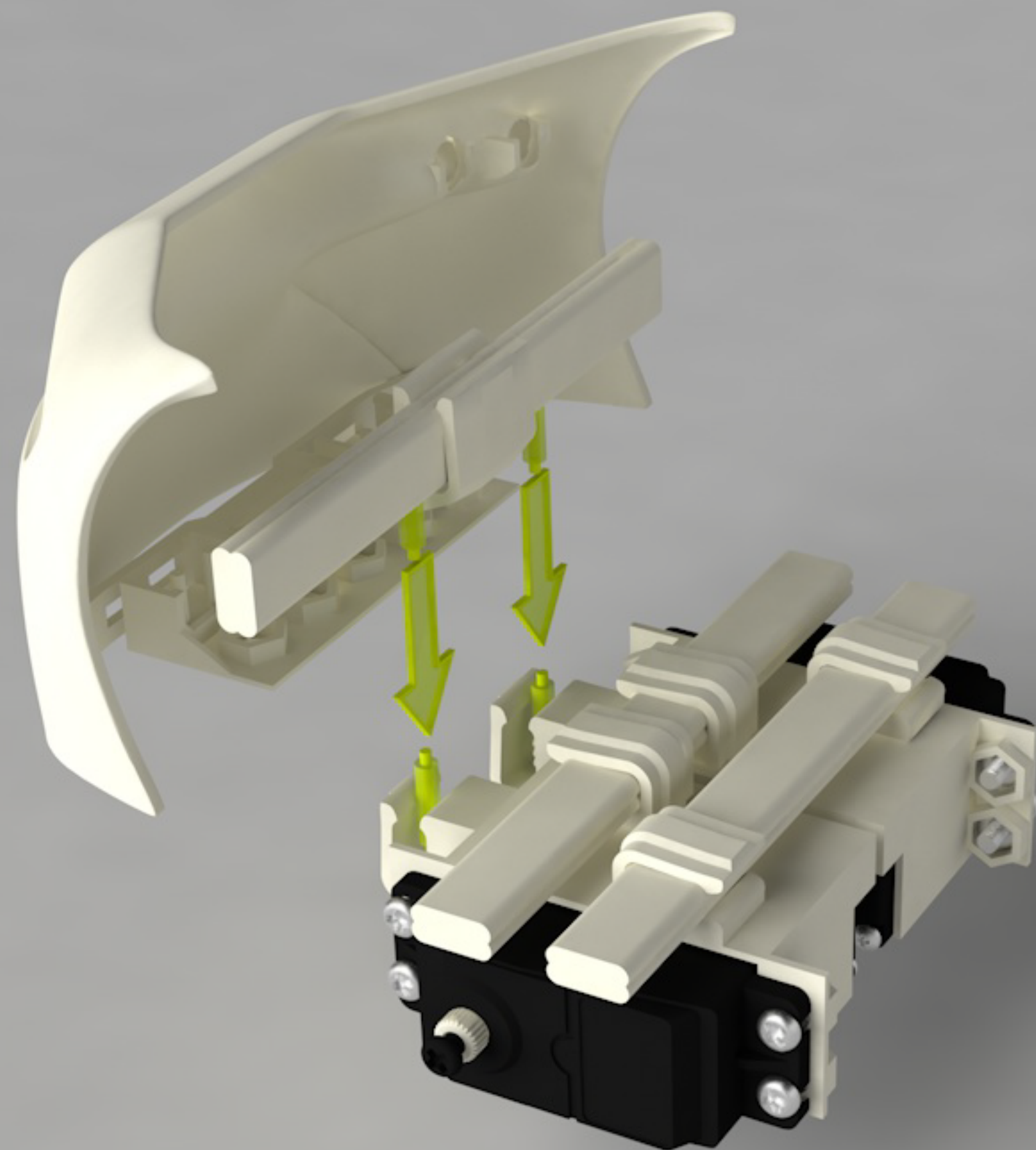
vložte kratšie nosníky do držiakov





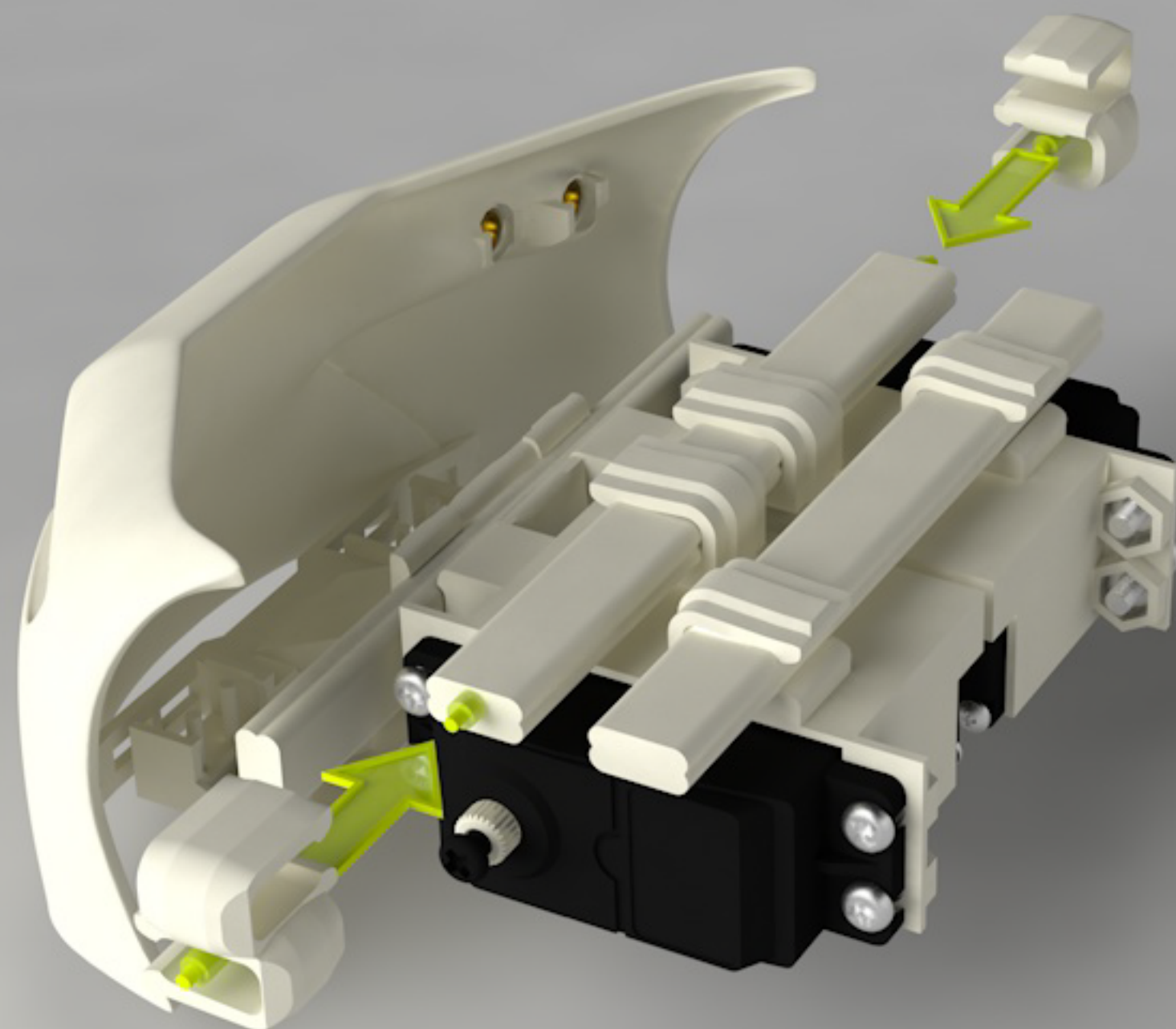
do nárazníku vložte LEDky,
spínače a senzory

vložte kratší nosník



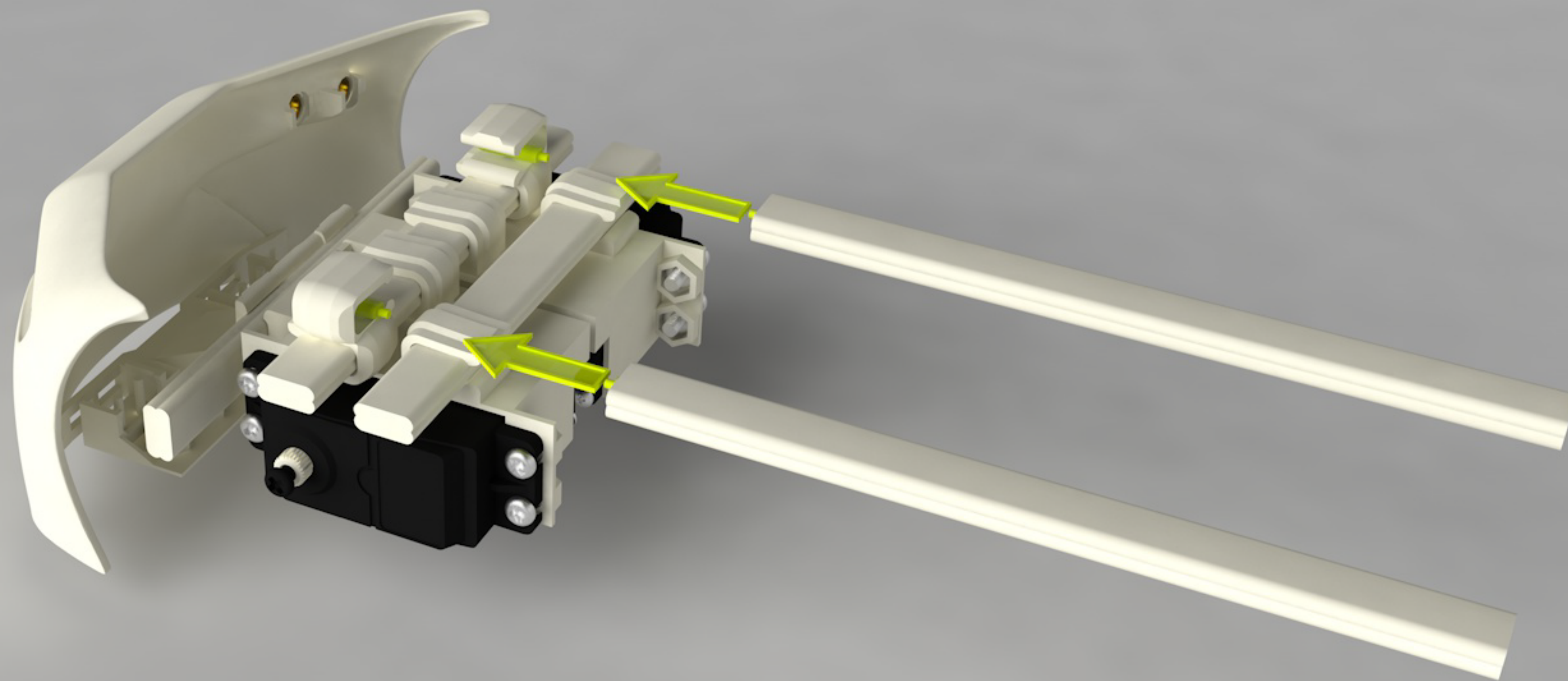
pripojte nárazník
k držiakom
na motory

pripojte spoj c

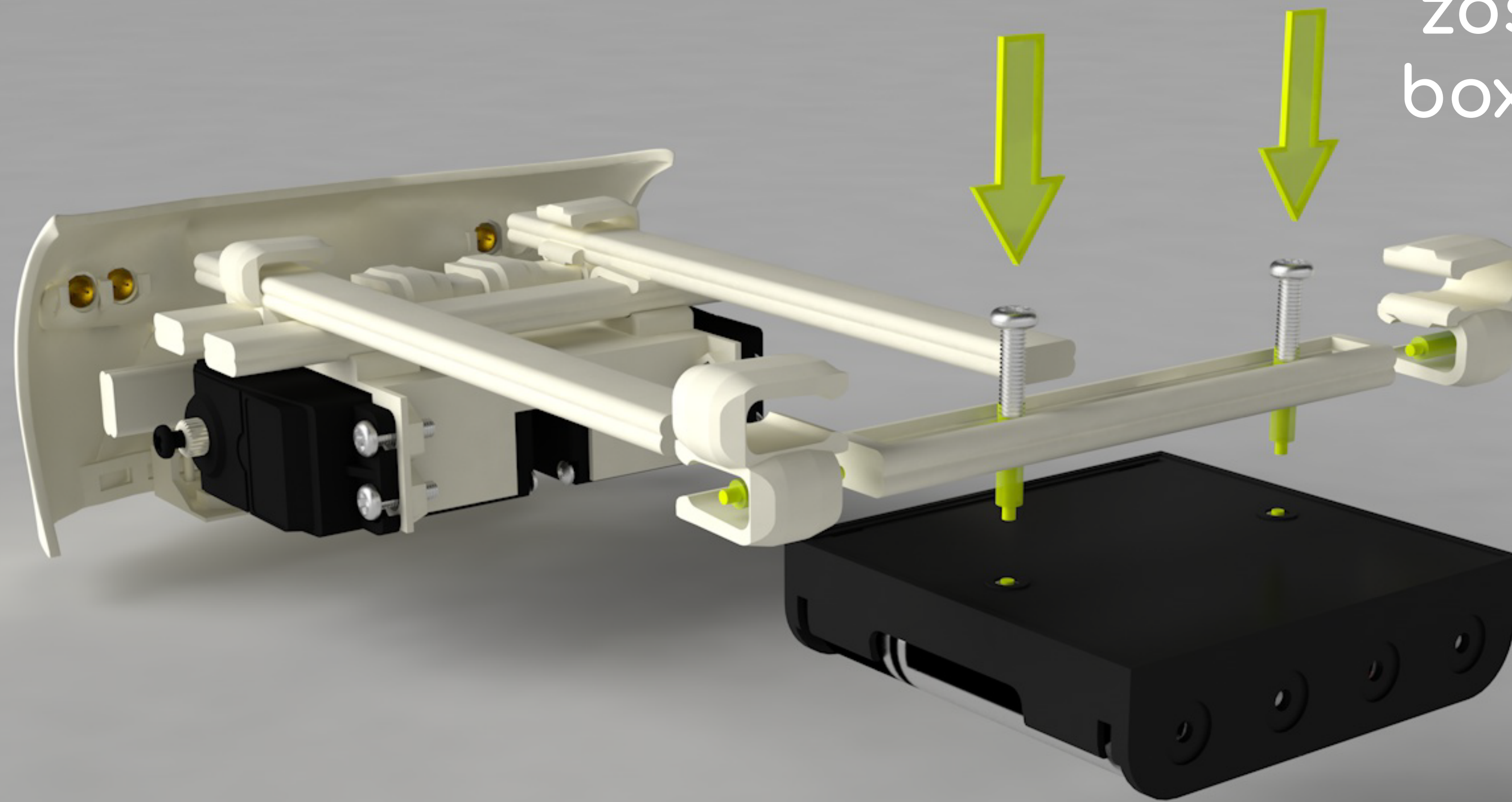


05

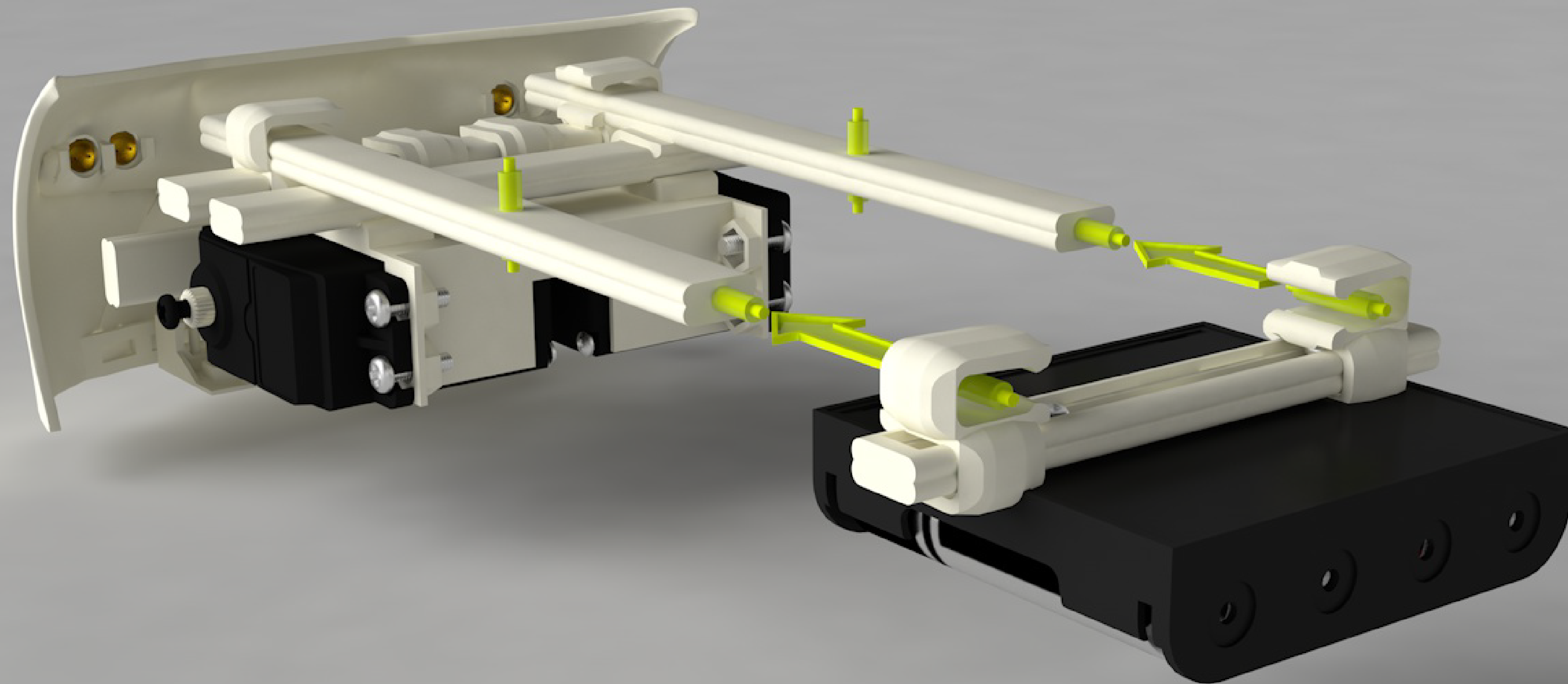
vložte dlhšie nosníky

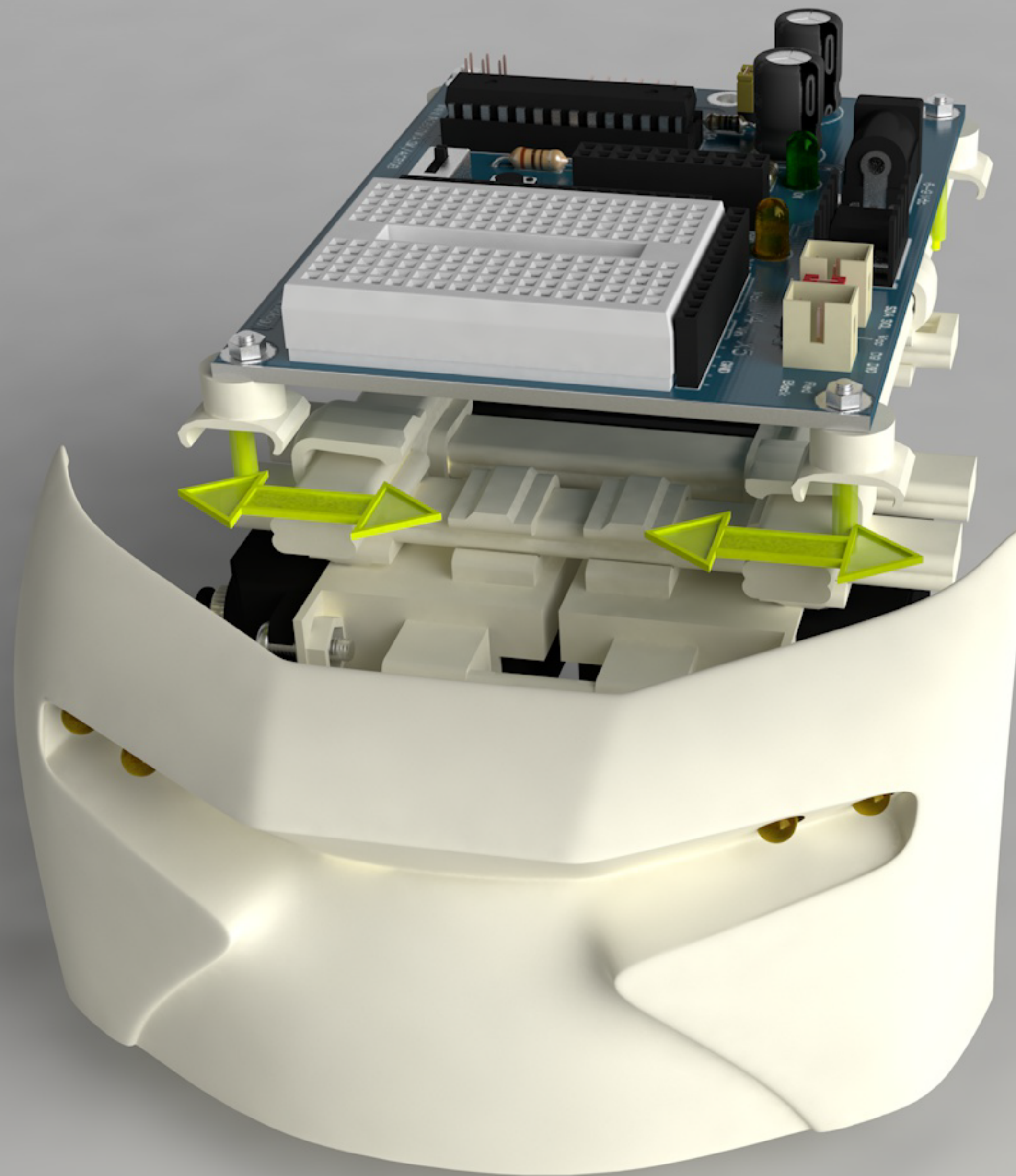


zostavte držiak
boxu na baterky



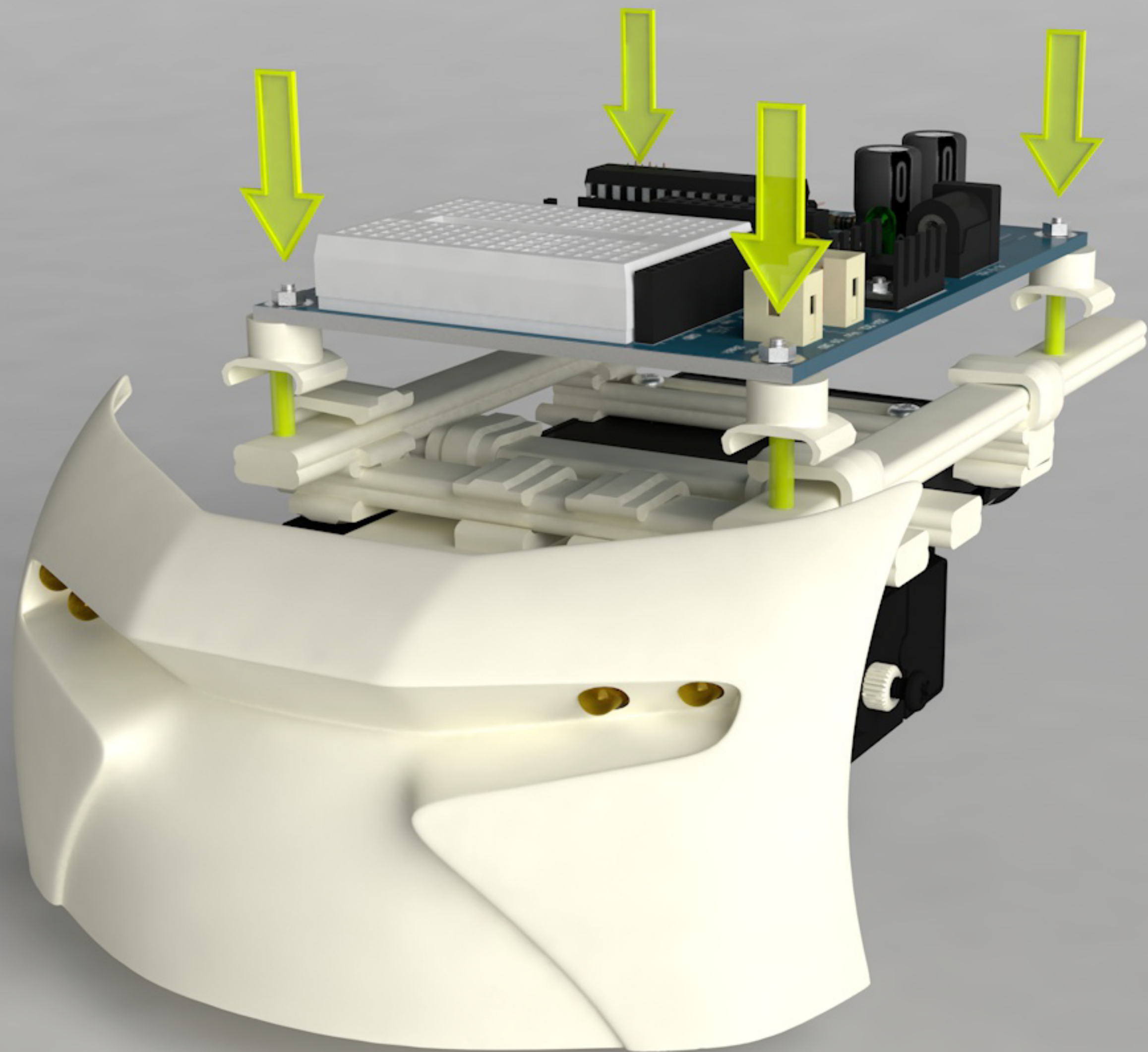
nasuňte na hlavní rám





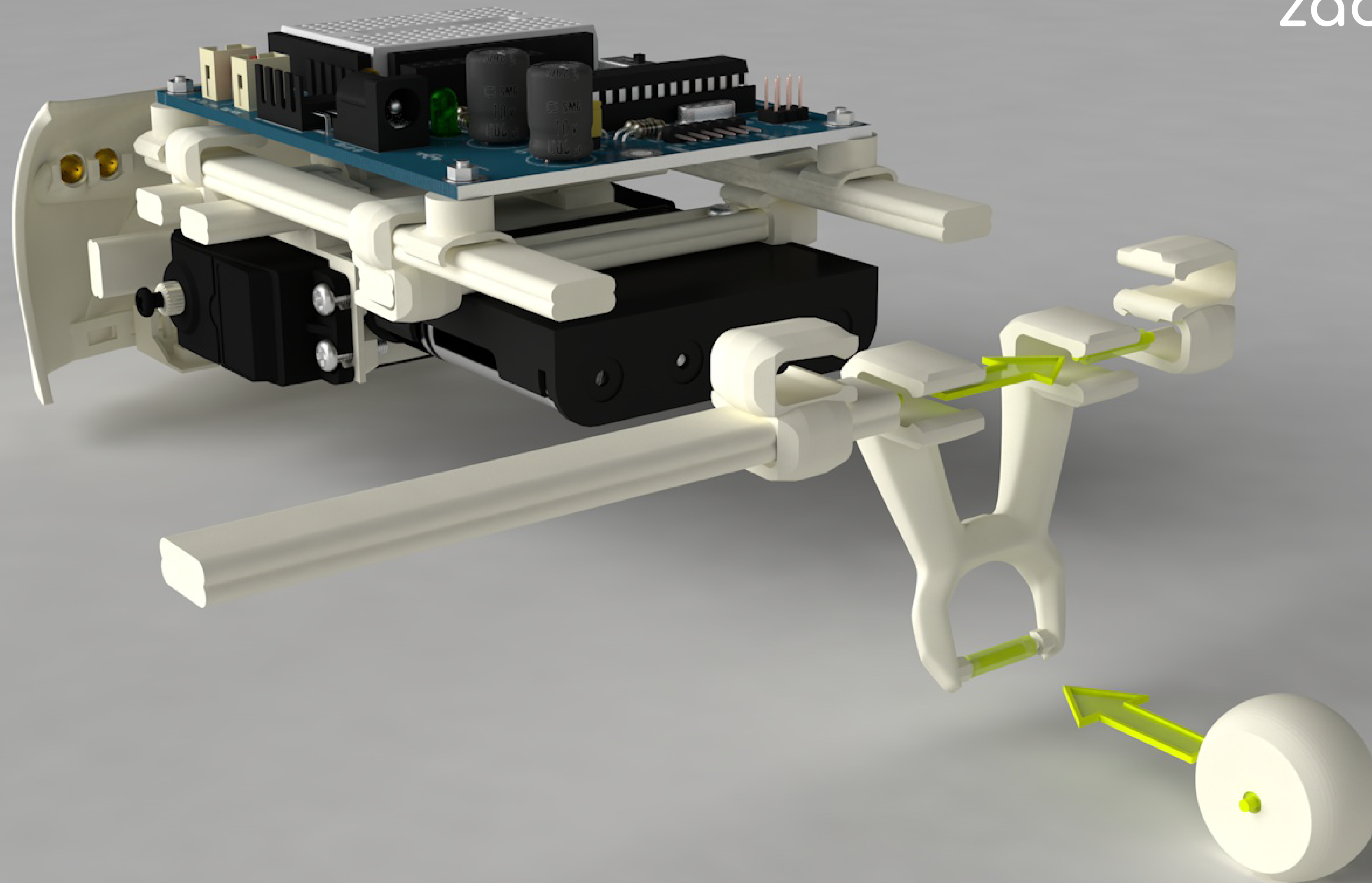
priskrutkujte držiaky
na vývojovú dosku

podľa šírky dosky
nastavte rozstup
nosíkov

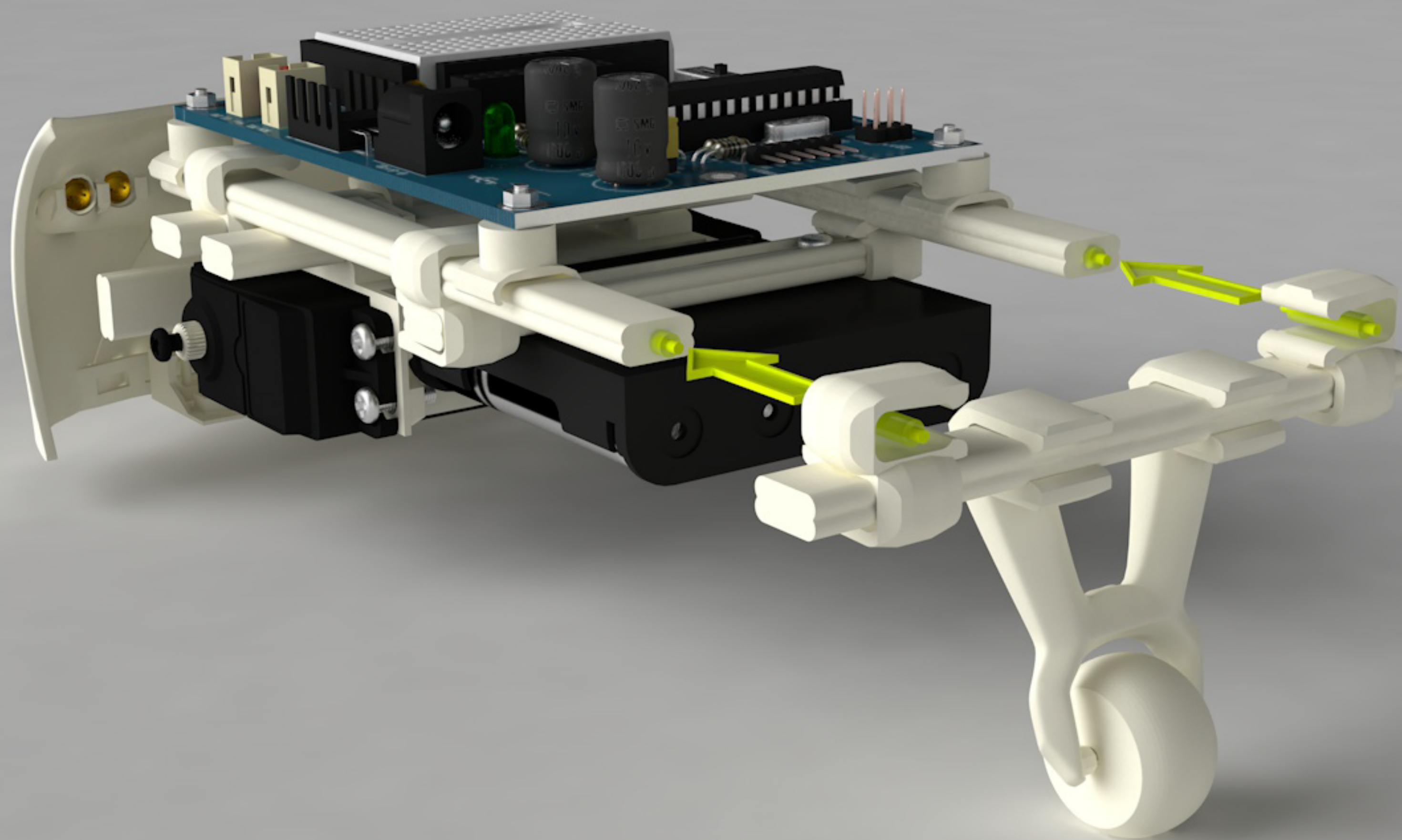


pripevnite vývojovú
dosku

zostavte držiak
zadného kolesa

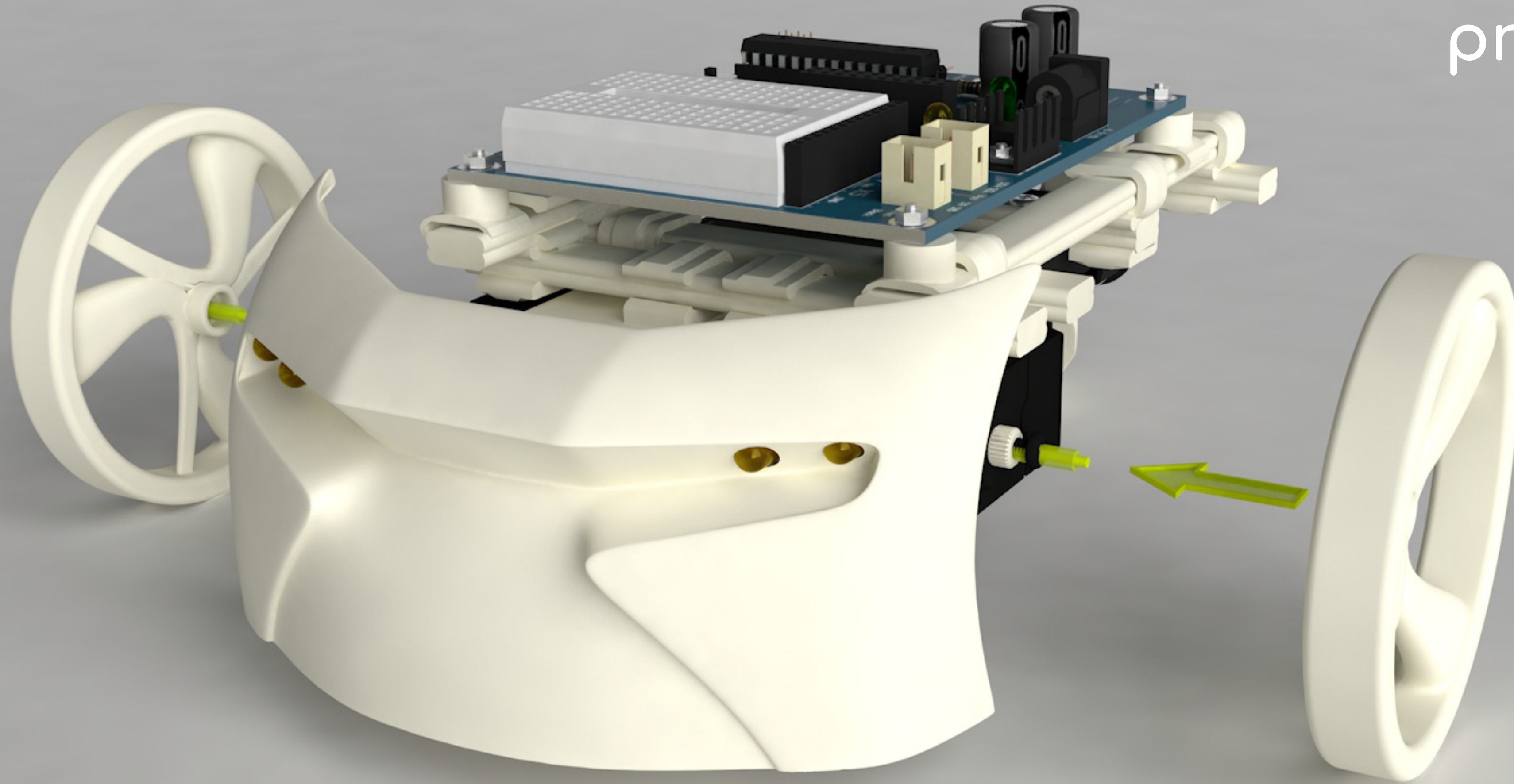


pripevnite držiak kolesa



pripevnite kolesá

pripojte káble



nebojte sa upravovať
konštrukciu

vŕtanie, pílenie
aj brúsenie sú
dovolené

