

All-terrain

4WD Robot Chassis

Wild Thumper



Manual
Anleitung
Mode déploy
Handleiding

IMPORTANT - WICHTIG- BELANGRIJK

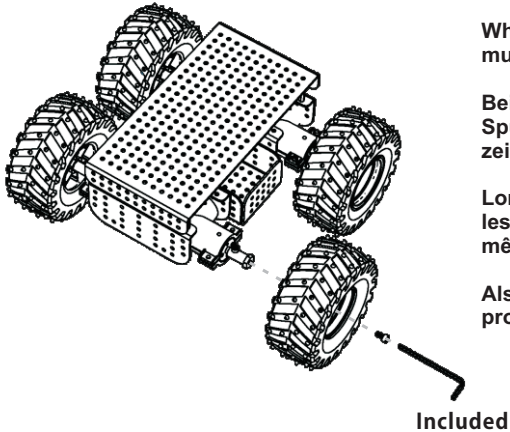
For better steering control, the middle wheel stands lower than the front and back wheel.

Für eine bessere Steuerkontrolle sind die mittleren Räder tiefer als die Front- und Heckräder angesetzt.

Voor een betere stuurcontrole staat het middenwiel lager dan het voor- en achterwiel.

Pour un meilleur contrôle de la direction, les roues centrales sont placées plus bas que les roues avant et arrière.

Installation of the wheels
Installation der Reifen
Installation des roues
Montage van de wielen

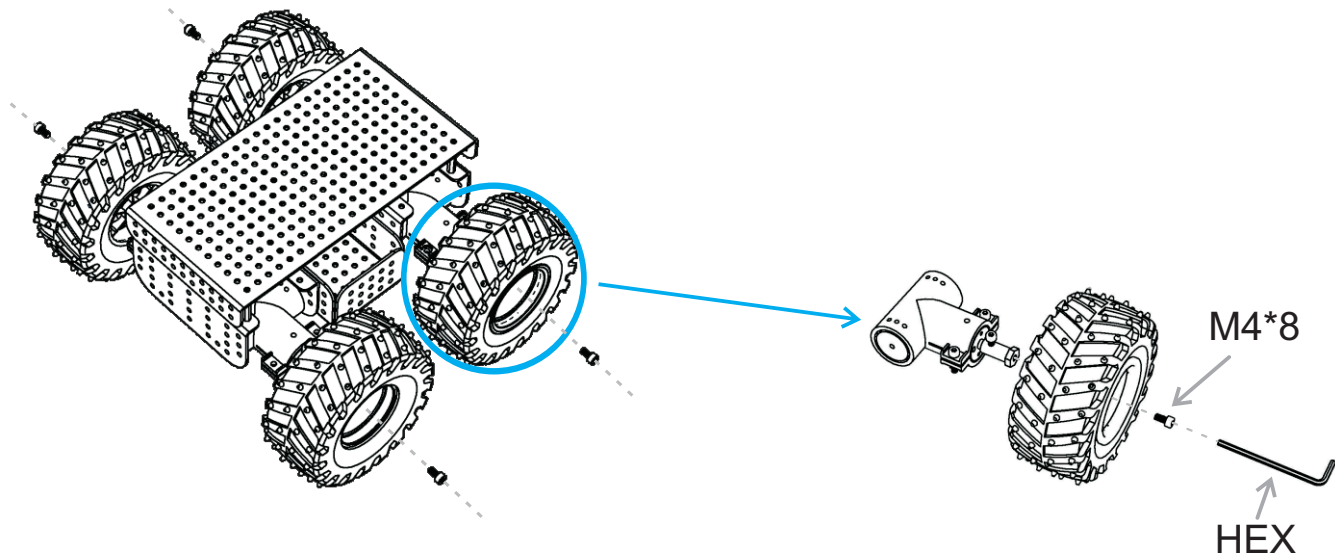
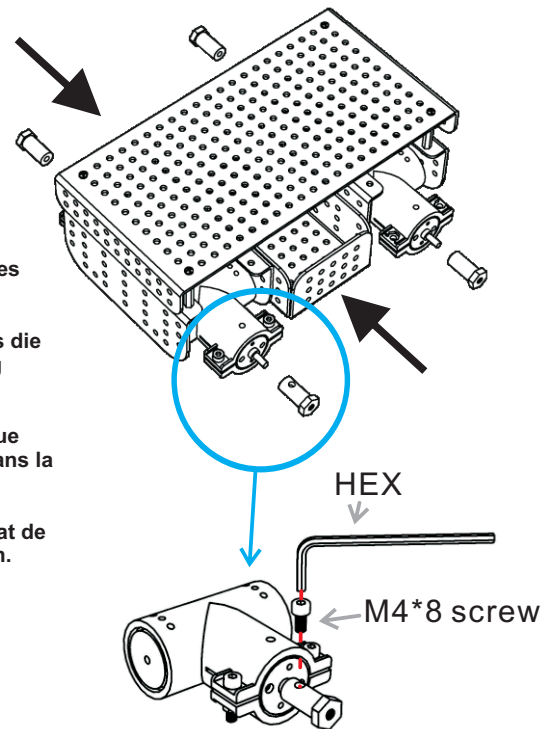


When installing the wheels, the tire profile lines must point at the same direction.

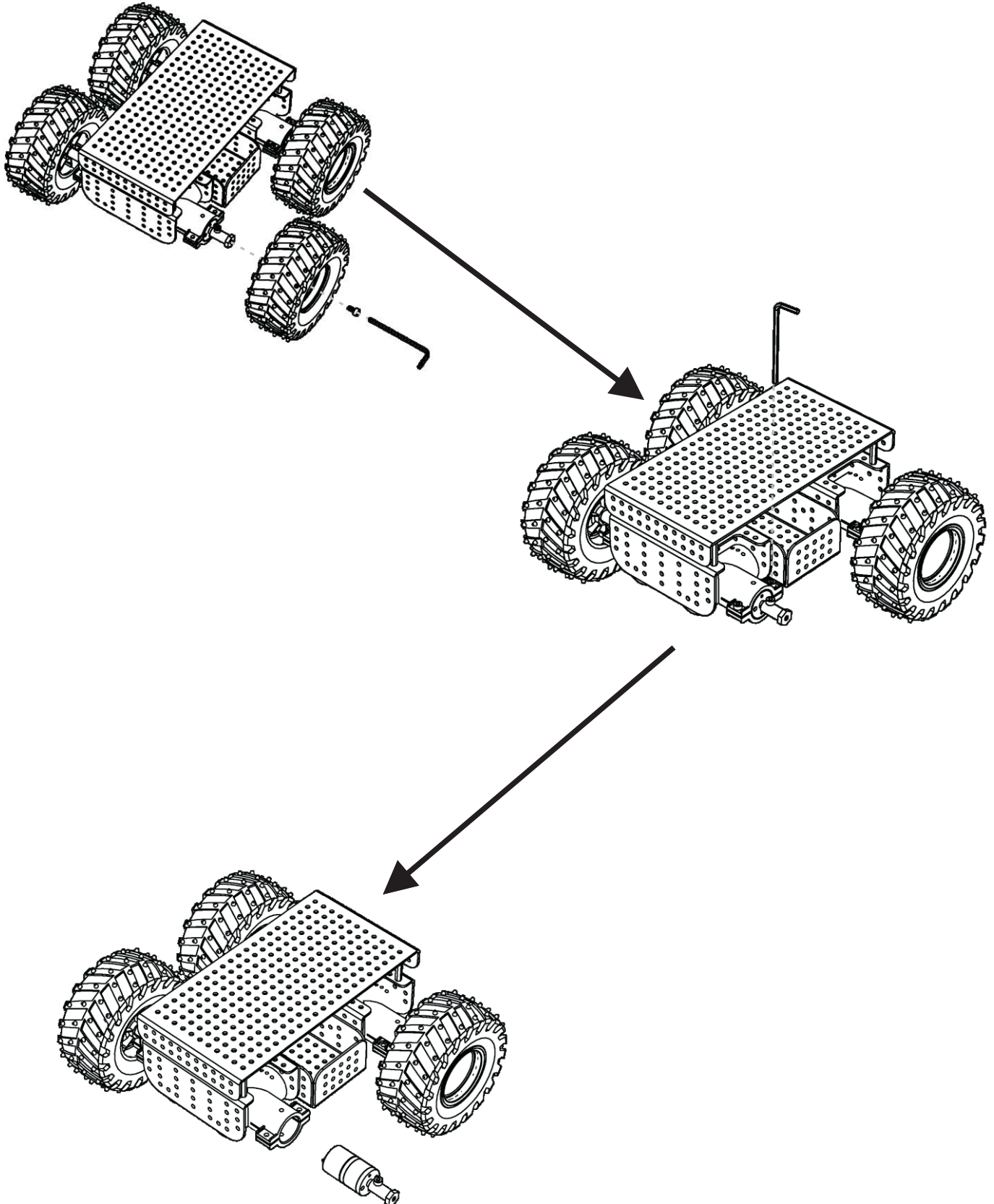
Beim Einbauen der Räder darauf achten, dass die Spuren der Reifenprofile in dieselbe Richtung zeigen.

Lors de l'installation des roues, veillez à ce que les rainures des profils des pneus pointent dans la même direction.

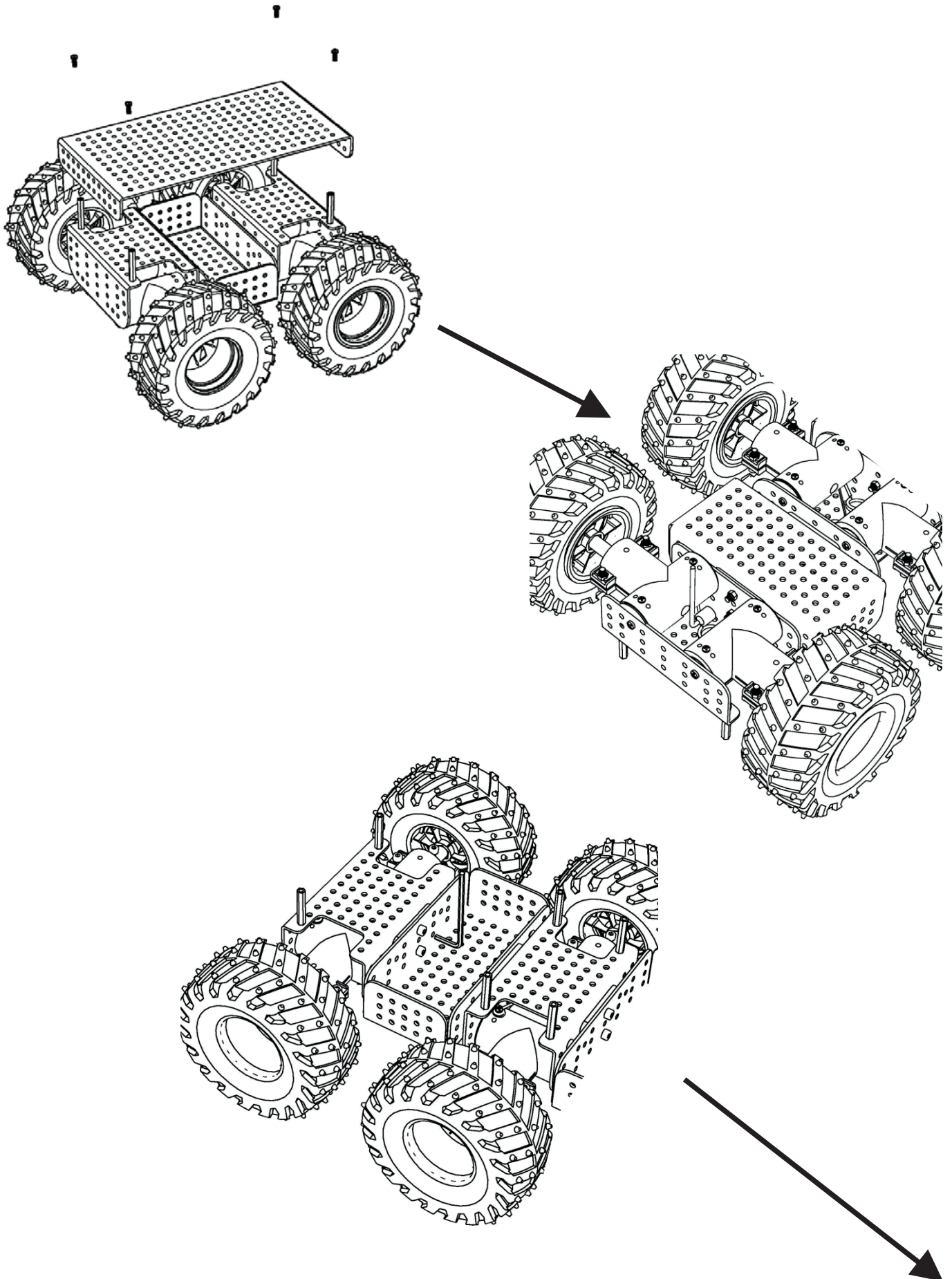
Als je de wielen installeert zorg er dan voor dat de profielen op de wielen dezelfde kant op wijzen.

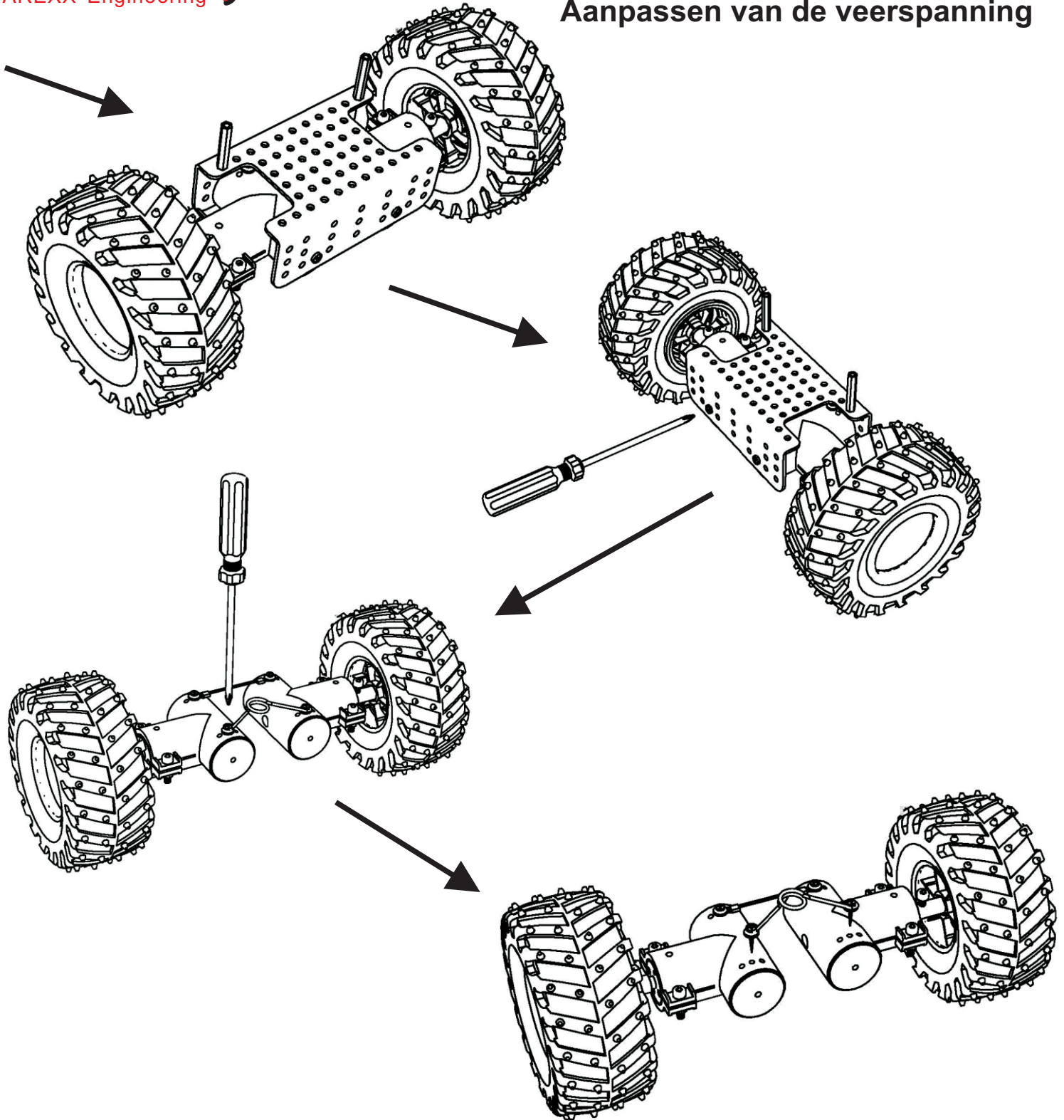


Replacing the motor
Einsetzen des Motors
Mise en place du moteur
Vervangen van de motor



Adjustment of spring tension
Einstellen der Federspannung
Réglage de la tension des ressorts
Aanpassen van de veerspanning





AREXX™, DAGU™ und WILD THUMPER™ sind registrierte Warenzeichen von AREXX Engineering Holland und AREXX China.

© (April 2010) AREXX Engineering, Niederlande and DAGU China.

Diese Beschreibung ist urheberrechtlich geschützt. Der Inhalt darf auch nicht teilweise kopiert oder übernommen werden ohne schriftlicher Zustimmung des europäischen Importeurs: AREXX Engineering - Zwolle (NL).

Hersteller und Vertreiber sind nicht haftbar oder verantwortlich für die Folgen unsachgemäßer Behandlung, Einbaufehler und oder Bedienung dieses Produkts bei Mißachtung der Bauanleitung.

Der Inhalt dieser Gebrauchsanleitung kann ohne vorheriger Ankündigung unsererseits geändert werden.

Fabrikant:
DAGU Zhongshan, China

WWW.AREXX.COM
WWW.AREXX.COM.CN

AREXX™, DAGU™ and WILD THUMPER™ are registered trademarks of AREXX Engineering Holland and AREXX China.

All rights reserved. Reprinting any of this instruction manual without our permission is forbidden.

The specifications, form, and contents of this product are subject to change without prior notice.

We do not accept any responsibility for disadvantage or damage caused by improper use or assembly.

© (April 2010) AREXX Engineering and DAGU China

Manufacturer:
DAGU Zhongshan, China

WWW.AREXX.COM
WWW.AREXX.COM.CN

Quadrature encoders-- Inkrementalgeber

Aufgrund der Nachfragen haben wir die 4WD und 6WD Wild Thumper Fahrgestelle nun auf einen optionalen Betrieb mit Inkrementalgebern (Quadrature encoders) vorbereitet. Diese Sensoren können sowohl mit 3,3V und 5V Logiksystemen betrieben werden und wurden ausgestattet mit einer Schutzschaltung gegen Falschpolung.

Die 6WD Fahrgestelle arbeiten mit einem linken und rechten Inkrementalgeber auf den mittleren Rädern. 4WD Fahrgestelle benutzen die linken und rechten Sensormodule auf den Vorderrädern. Bei Bedarf können wir auch Fahrgestelle produzieren, die Inkrementalgeber auf jedem Rad vorsehen.

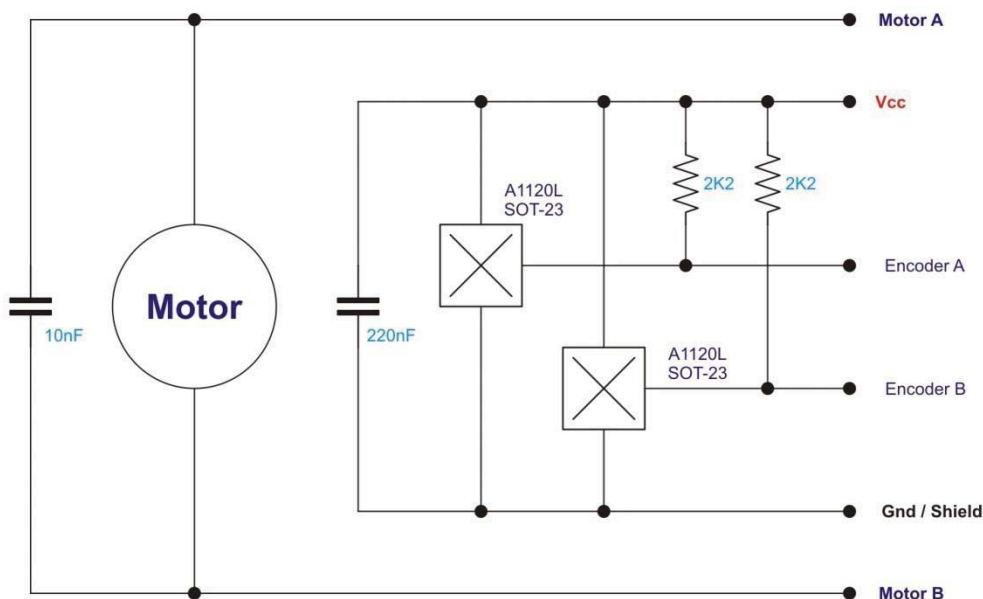
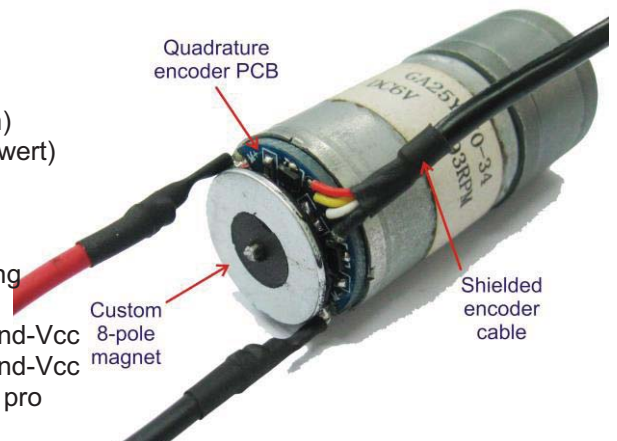
Unsere Inkrementalgeber sind ausgestattet mit speziell entworfenen 8-poligen Magneten und zwei Halleffekt-Sensoren, die zwei Rechteck Impulsmuster mit einem 90°-Phasenversatz produzieren, die insgesamt 16 Flankenwechsel pro Umdrehung generieren. Als Gesamtauflösung erreicht das System 544 Flankenwechsel pro Umdrehung für ein 34:1 Getriebe beziehungsweise 1200 Flankenwechsel pro Umdrehung für ein 75:1 Getriebe.

Spezifikationen:

Motorspannung:
Motor Blockierstrom (bei Stillstand):
Ausgangsdrehmoment:

6V (7.5V Maximum)
5.5A @ 7.5V (Richtwert)
4Kg/cm bei 34:1
Übersetzung
bzw. 8.8Kg/cm
bei 75:1 Übersetzung
3V – 24V
Rechteckmuster: Gnd-Vcc
Rechteckmuster: Gnd-Vcc
16 Flankenwechsel pro
Umdrehung

Inkrementalgeber Vcc:
Inkrementalgeber Ausgang A:
Inkrementalgeber Ausgang B:
Inkrementalgeber Auflösung:



Wild Thumper

Quadrature encoders

Due to popular demand the 4WD and 6WD Wild Thumper chassis's now have the option of quadrature encoders. These encoders can operate with both 3.3V and 5V logic systems and have reverse polarity protection built into the sensors.

6WD chassis's will have a left and right encoder on the middle wheels. 4WD chassis's will have a left and right encoder on the front wheels. Upon request we can produce chassis's with encoders on every wheel if required.

Our encoders use custom made 8-pole magnets and 2 hall-effect sensors to provide 2 square waves, 90° out of phase with a total of 16 state changes per motor revolution.

The output resolution will be 544 state changes per revolution for the 34:1 gearbox and 1200 state changes per revolution for the 75:1 gearbox.

This geared motor / encoder combination is available as a separate item.

Specifications:

Motor voltage:	6V (7.5V maximum)
Motor stall current:	5.5A @ 7.5V (typical)
Output torque:	4Kg/cm with 34:1 ratio 8.8Kg/cm with 75:1 ratio
Encoder Vcc:	3V – 24V
Encoder output A:	square wave: Gnd-Vcc
Encoder output B:	square wave: Gnd-Vcc
Encoder resolution:	16 state changes per revolution

