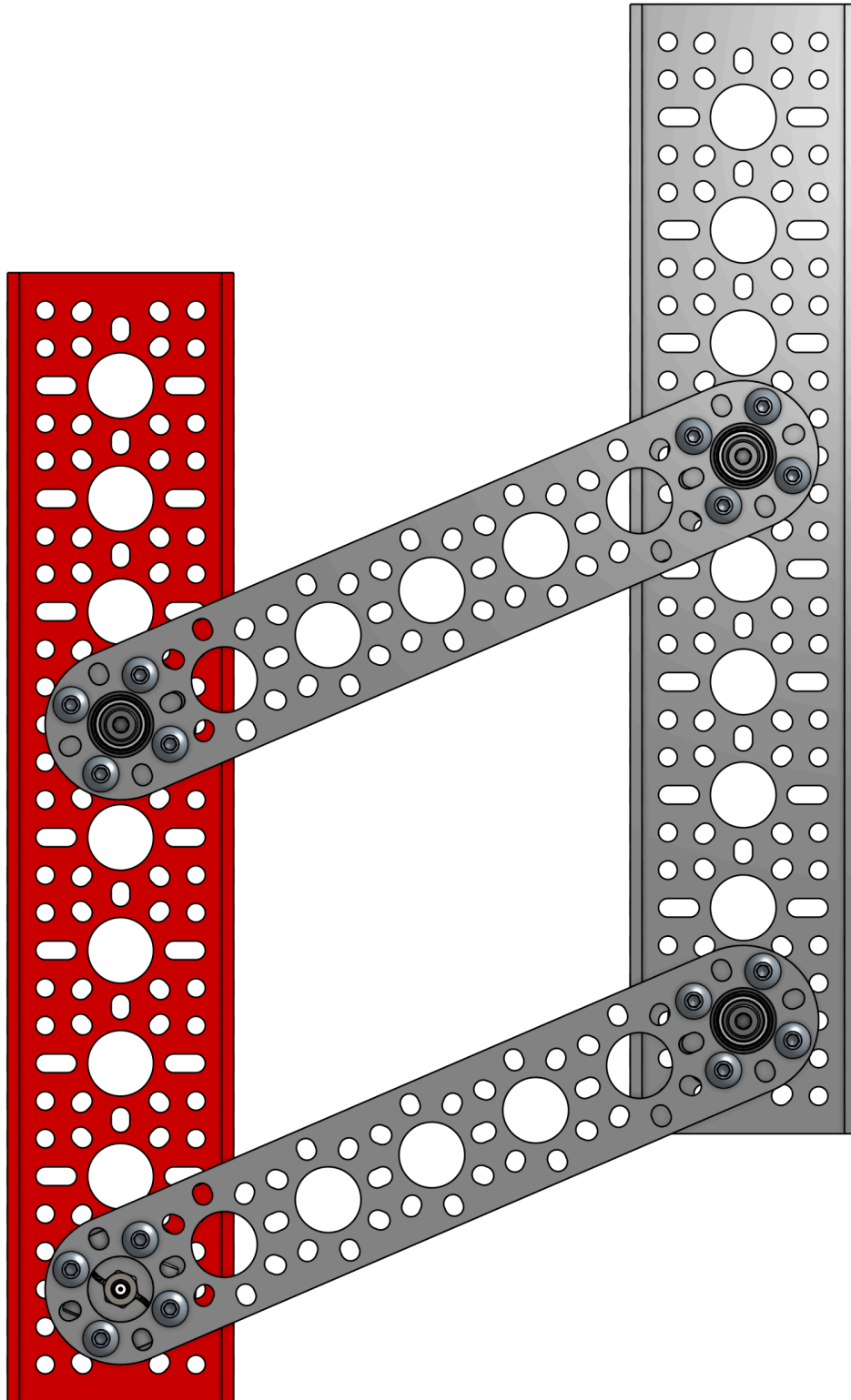


TIPURI DE CONEXIUNI ÎN FRC

1. Legătură cu patru bari:

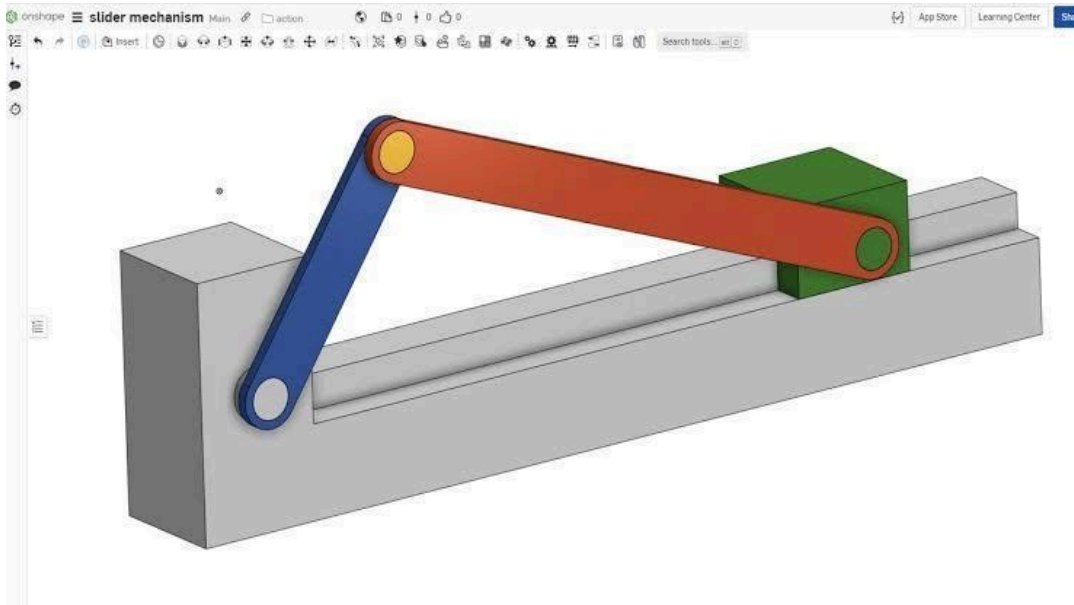
- Legătura cu patru tije utilizată în mod obișnuit în FRC este adesea utilizată pentru a controla sau deplasa un mecanism specific al unui robot.
- Această conexiune constă din patru bare: două fixe și două mobile. Aceste tije pot avea lungimi diferite și au puncte de atașare diferite.
- De exemplu, atunci când proiectați un mecanism de ridicare, poate fi utilizată o conexiune cu patru bare. Un băț este ținut într-un punct fix, în timp ce alte bețe se pot mișca pentru a ridica un anumit obiect.



2. Ridicător glisant-manivelă:

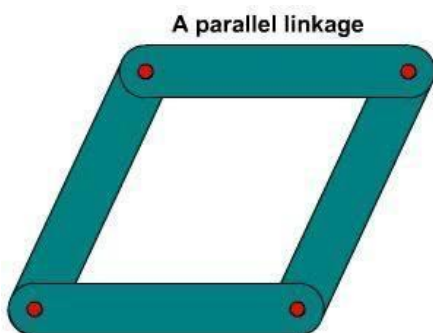
- O legătură glisor-manivelă este un mecanism care convertește mișcarea de rotație în mișcare liniară sau inversă.
- În FRC, acest tip de conexiune este adesea folosit în motoarele cu piston sau în proiectarea brațelor robotice care mișcă un mecanism specific înainte și înapoi.

- De exemplu, atunci când proiectați un motor cu piston, manivela își convertește mișcarea de rotație în mișcarea alternativă a pistonului.



3. Legătură paralelă:

- Conexiunile paralele sunt mecanisme utilizate pentru a menține mișcarea într-un plan fix.
- În FRC, acest tip de conexiune este adesea folosit în proiectarea brațelor robotice sau a sistemelor de ascensoare. Acest lucru permite robotului să rămână staționar la o anumită înălțime sau poziție.
- De exemplu, atunci când proiectați un mecanism de ascensor, conexiunile paralele asigură că sarcina rămâne constantă la o anumită înălțime.



4. Legătură sferică:

- Conexiunile globale sunt mecanisme utilizate pentru a permite mișcări complexe și flexibile.
- În FRC, aceste conexiuni sunt adesea folosite în proiectarea manipuloarelor robotizate sau a platformelor mobile. Acest lucru permite robotului să se deplaseze în jurul mai multor axe.

- De exemplu, în proiectarea unui braț robot, conexiunile sferice asigură mișcarea de rotație în jurul mai multor axe.



5. Legătura plană:

- Conexiunile plane sunt mecanisme utilizate pentru a limita mișcarea la un anumit plan.
- În FRC, aceste conexiuni sunt adesea folosite în proiectarea brațelor sau balamalelor robotice. Acest lucru permite robotului să se miște într-un anumit plan.
- De exemplu, atunci când proiectați un braț robot, conexiunile plane permit brațului să se deplaseze pe o anumită traiectorie.

