

WRO Future Engineers: Regeln zu Motoren & Achsen

Der Roboter muss:

- auf 4 normalen Rädern fahren
- 2 Achsen besitzen

Nicht erlaubt ist/sind:

- mehr als 2 Motoren zum Antrieb
- mehr als 1 Motor zum Lenken
- für den Antrieb die Räder und/oder Achsen getrennt voneinander anzusteuern
- Differenzialantrieb = 2 Motoren steuern unterschiedliche Räder (rechts / links)
getrennt voneinander an

WRO Future Engineers: Regeln zu Antrieb & Lenkung

Erlaubt sind folgende Antriebe:

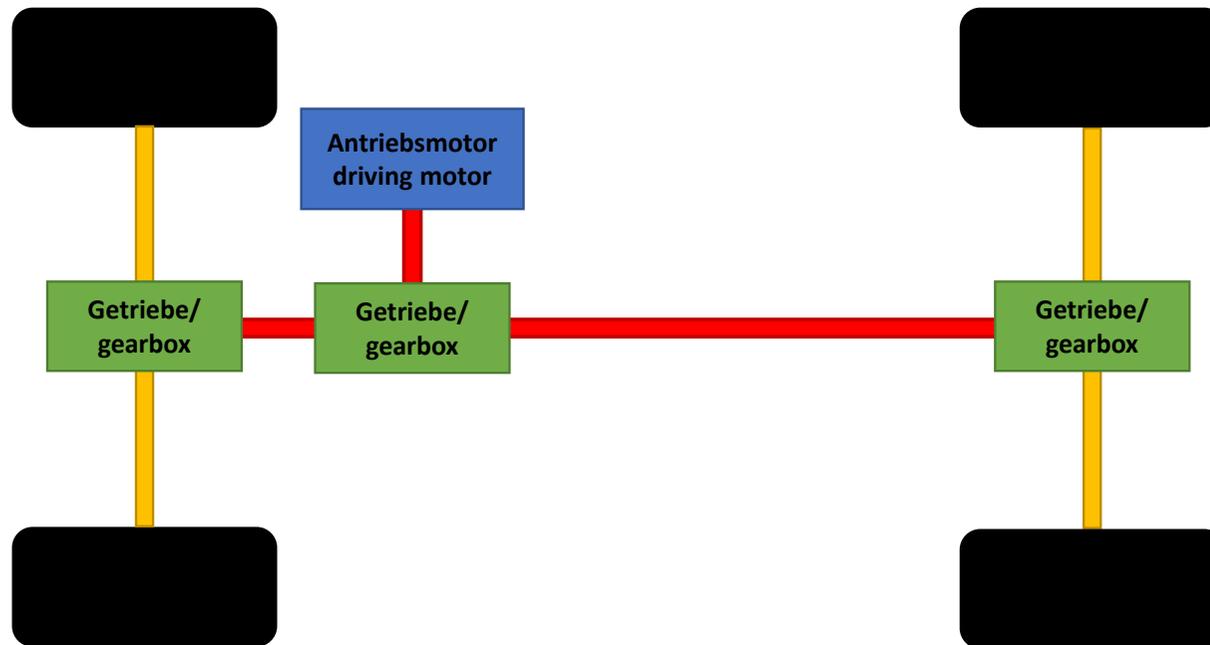
- Vorderradantrieb = ein Motor treibt nur die Vorderachse an, aber nicht die einzelnen Räder der Vorderachse
- Hinterradantrieb = ein Motor treibt nur die Hinterachse an, aber nicht die einzelnen Räder der Hinterachse
- Allradantrieb = über ein Verteilergetriebe treibt ein Motor beide Achsen gemeinsam an, aber es werden weder Achsen noch Räder einzeln angetrieben
- statt 1 Motor dürfen 2 Motoren zum Antrieb genutzt werden, wenn diese mechanisch miteinander verbunden sind; dies erhöht die Leistung des Antriebs
- Verwendung von Differentialgetrieben ist erlaubt

Erlaubt ist folgende Lenkung:

- max. 1 Motor darf zur Lenkung verwendet werden
- es sind 1 und 2 Lenkachsen erlaubt
- bei 2 Lenkachsen darf ebenfalls nur 1 Motor zur Lenkung eingesetzt werden

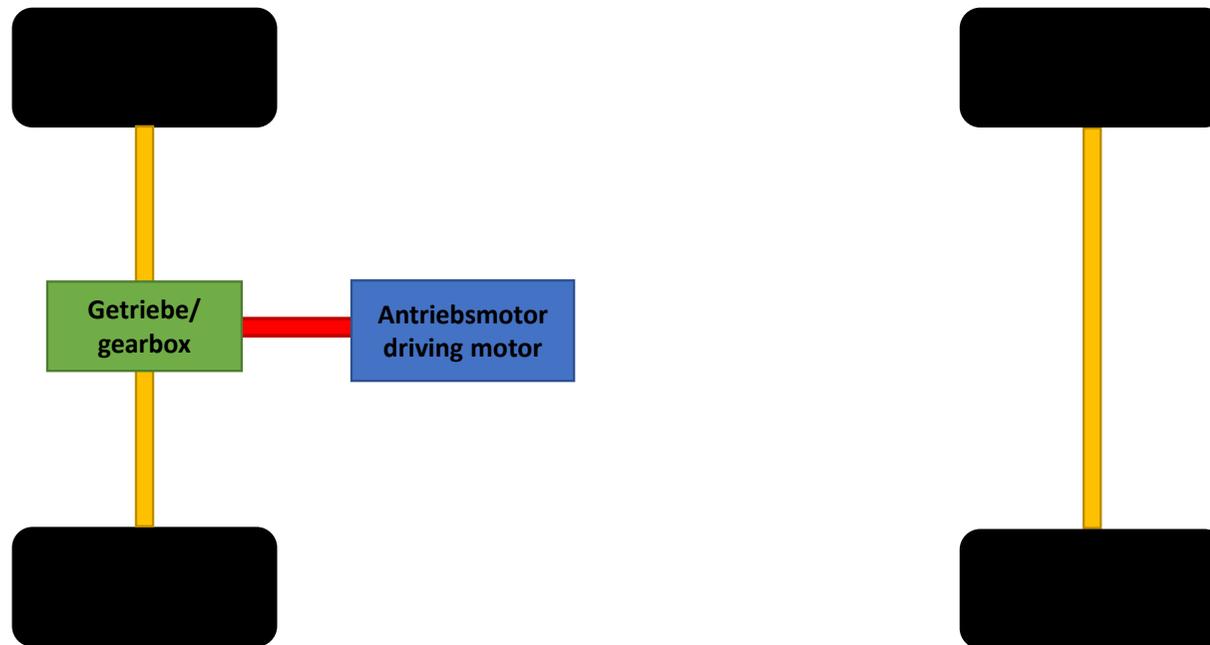
Antrieb

zulässig



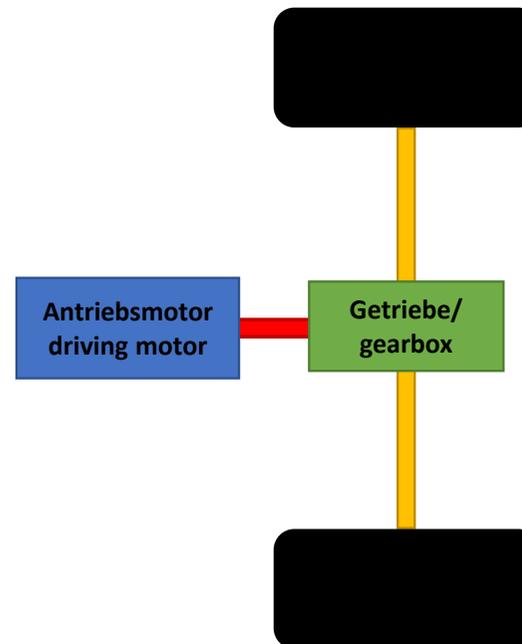
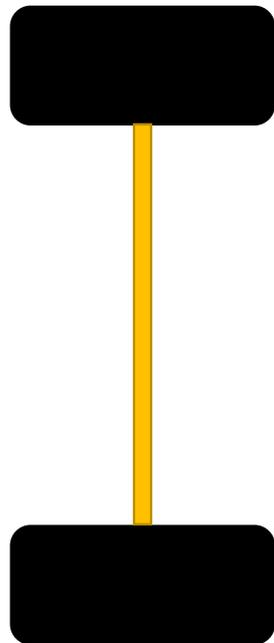
Antrieb

zulässig



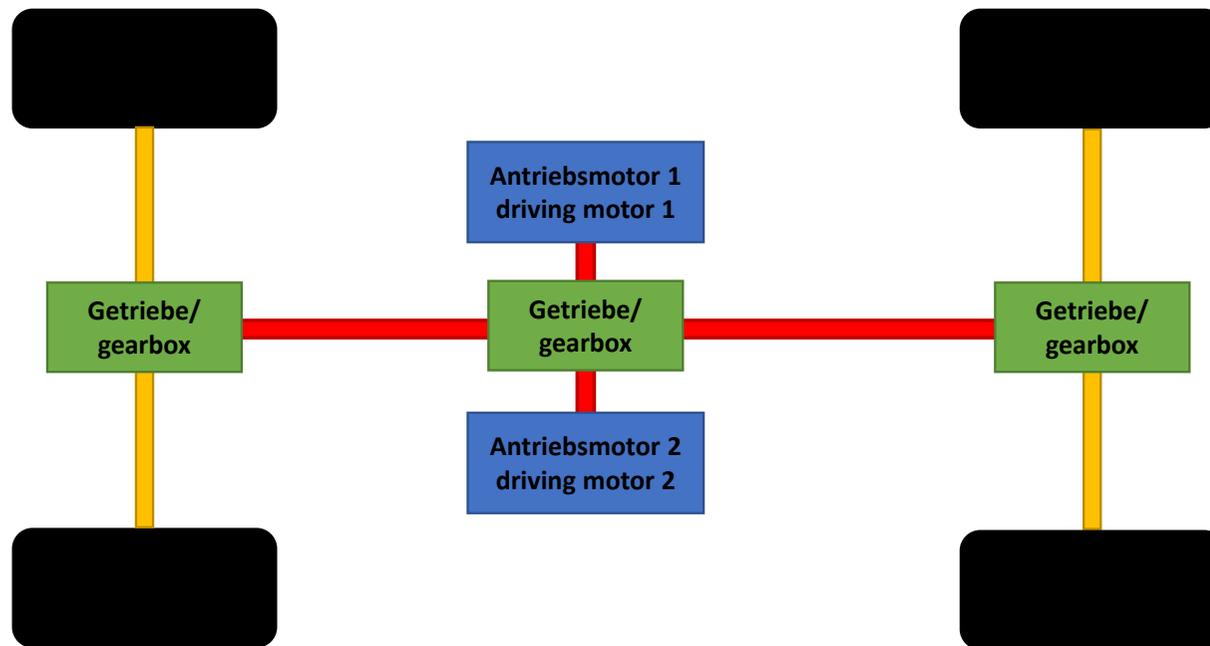
Antrieb

zulässig



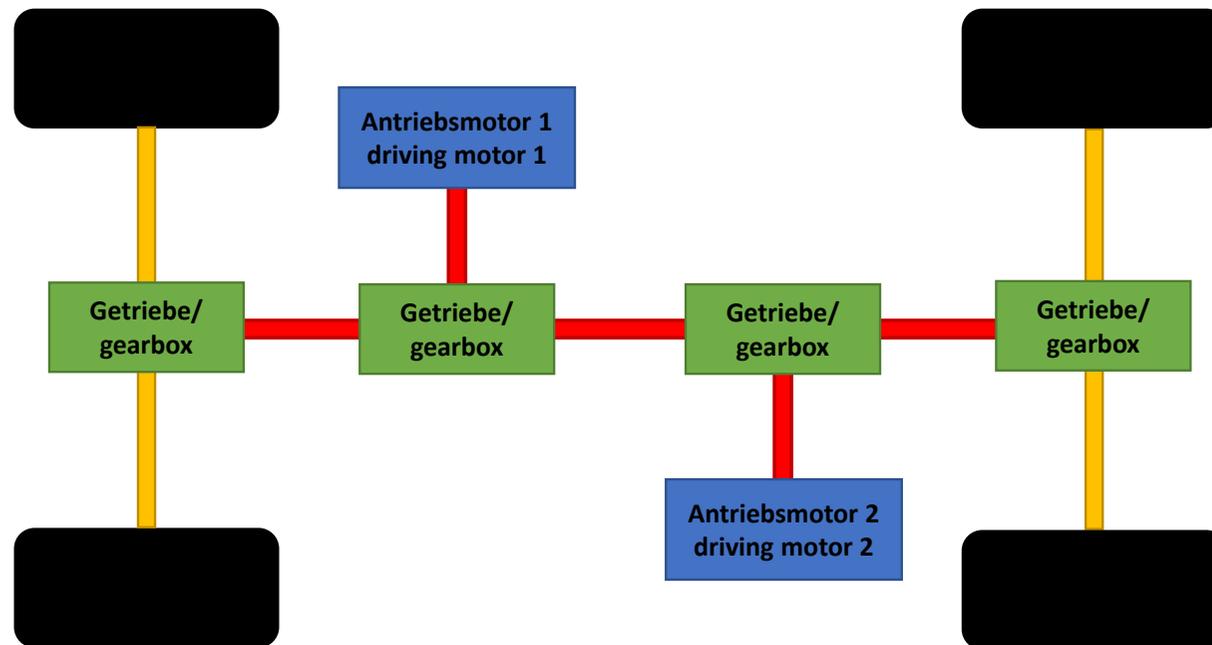
Antrieb

zulässig



Antrieb

zulässig

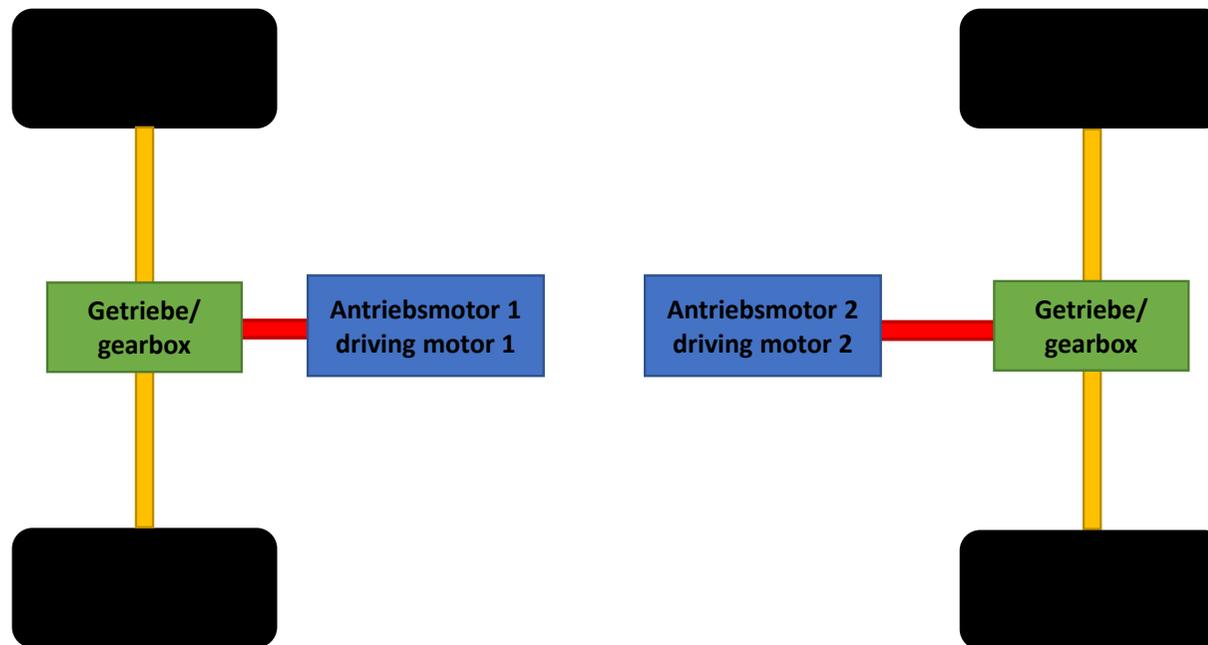


Antrieb

nicht erlaubt

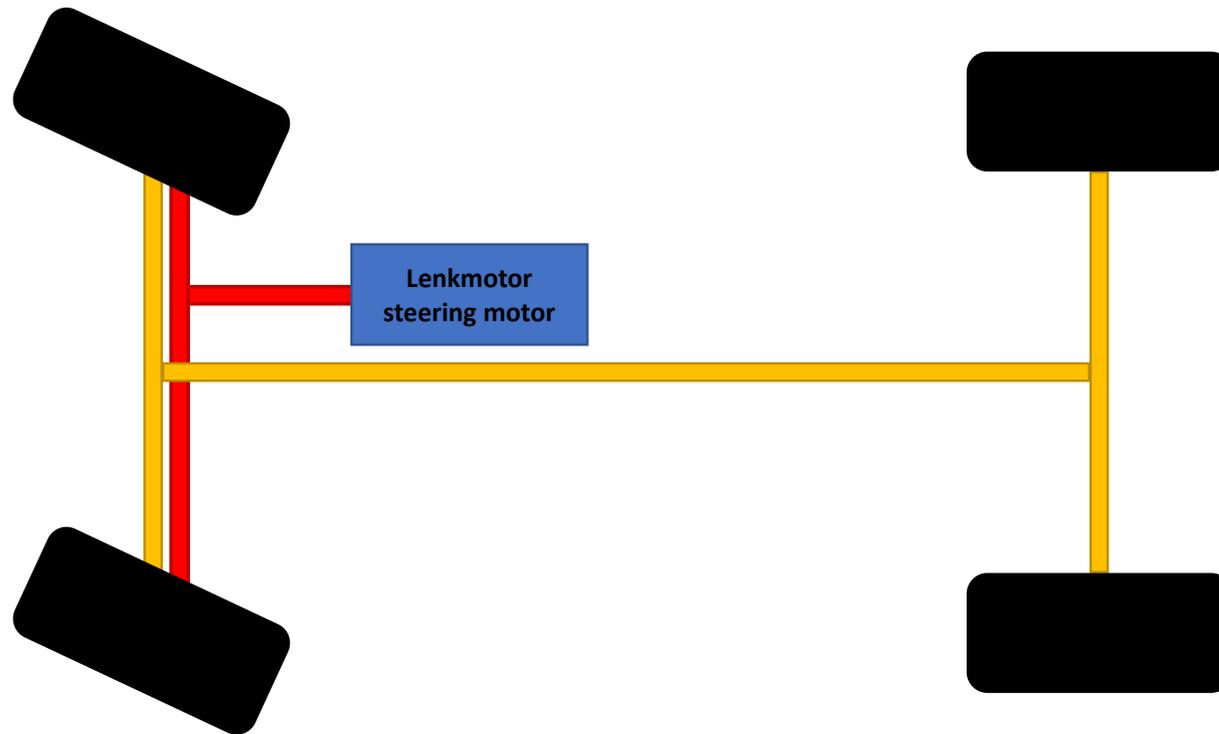
Die hier abgebildete Bauweise ist nicht erlaubt da:

1. die Motoren nicht mechanisch miteinander verbunden sind.
2. Die Motoren getrennt voneinander jeweils eine Achsen antreiben.



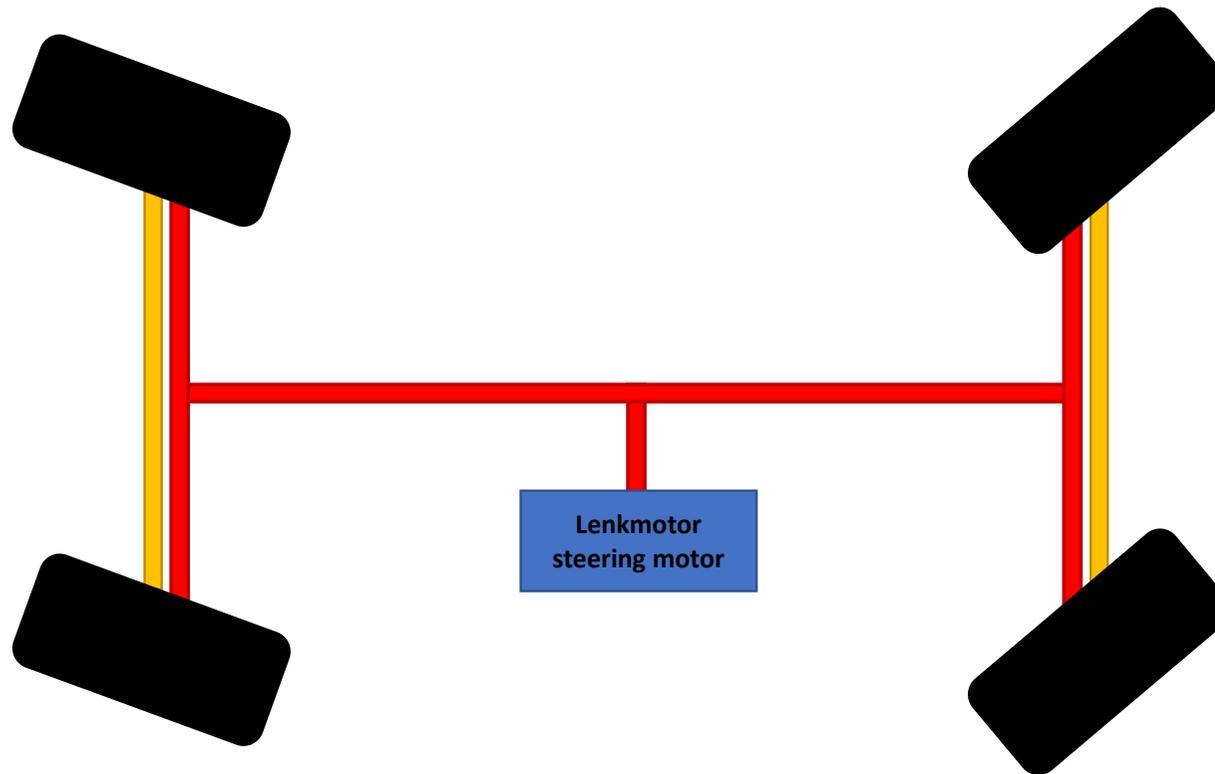
Lenkung

zulässig



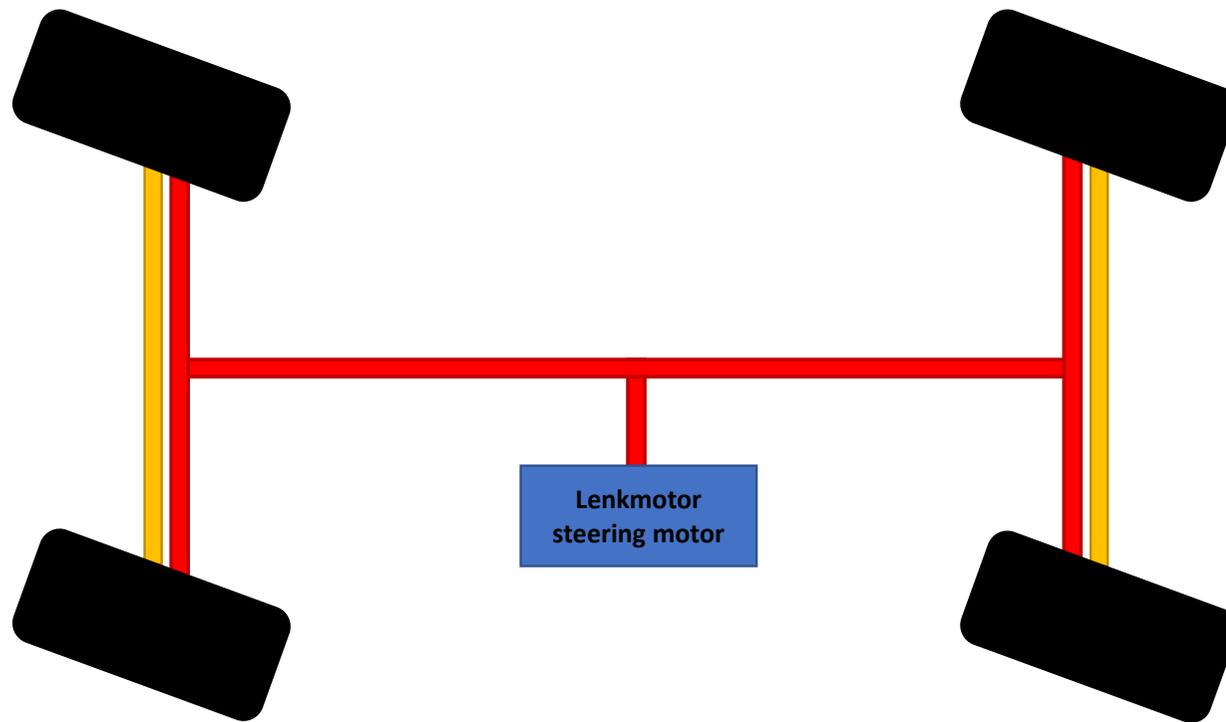
Lenkung

zulässig



Lenkung

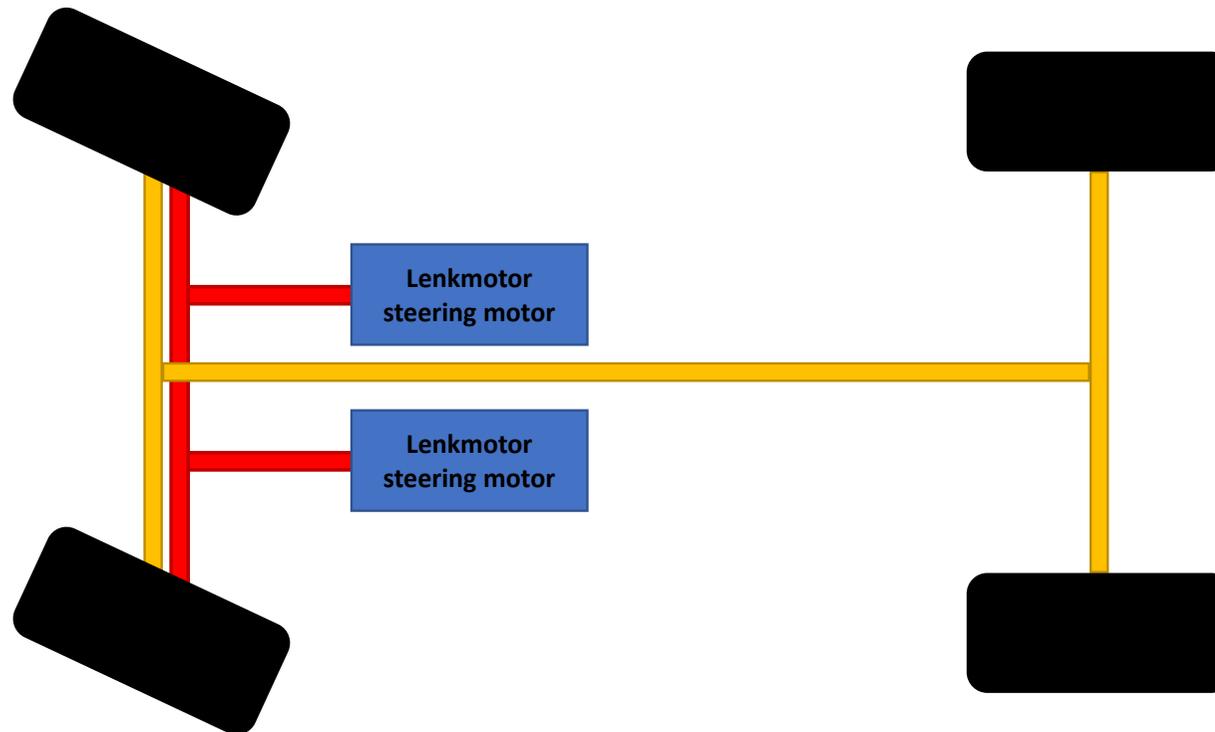
zulässig



Lenkung

nicht erlaubt

Die hier abgebildete Bauweise ist nicht erlaubt, da hier 2 Lenkmotoren verbaut wurden.



Lenkung

nicht erlaubt

Die hier abgebildete Bauweise ist nicht erlaubt, da hier 2 Lenkmotoren verbaut wurden.

