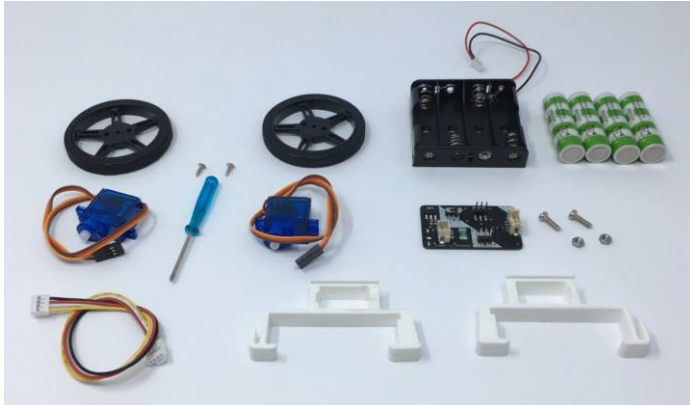


Arbeitsanweisungen

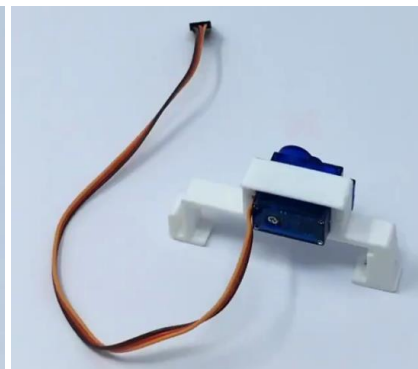
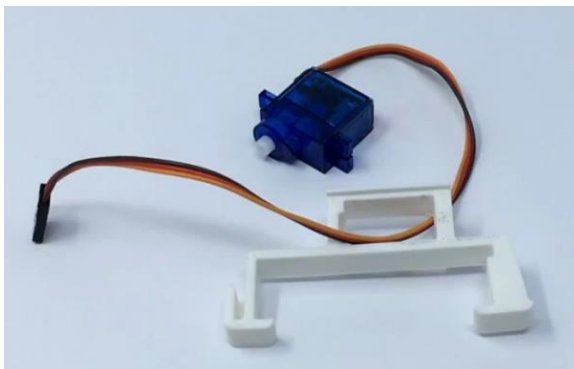
1. Vorbereitung

Um euren Roboter zusammenzubauen, benötigt ihr die Teile aus dem MotionKit (siehe Foto) sowie einen Calliope Mini.



2. Motoren und Seitenteil montieren

Nehmt euch ein weißes Seitenteil und setzt einen Motor in die passende Öffnung ein (das Kabel vorher durchfädeln). Auf das kleine weiße Zahnrad des blauen Motors wird im nächsten Schritt das Rad montiert.



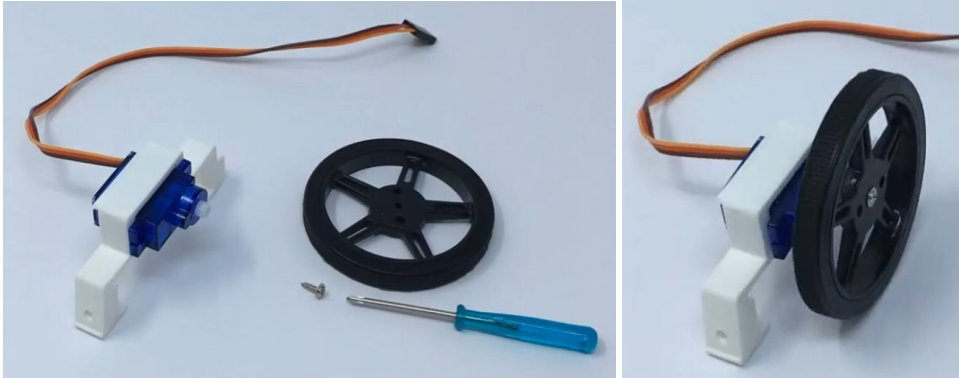
Achtung! Die vorstehende Schiene bzw. Kante oben an der Motorhalterung muss nach innen zeigen (vom Rad weg).

Wiederholt den Arbeitsschritt für die zweite Seite.

Arbeitsanweisungen

3. Reifen montieren

Zieht die Gummireifen über die Felgen. Anschließend montiert die Räder am Zahnrad des jeweiligen Motors. Schraubt das Rad anschließend mit der Schraube fest.

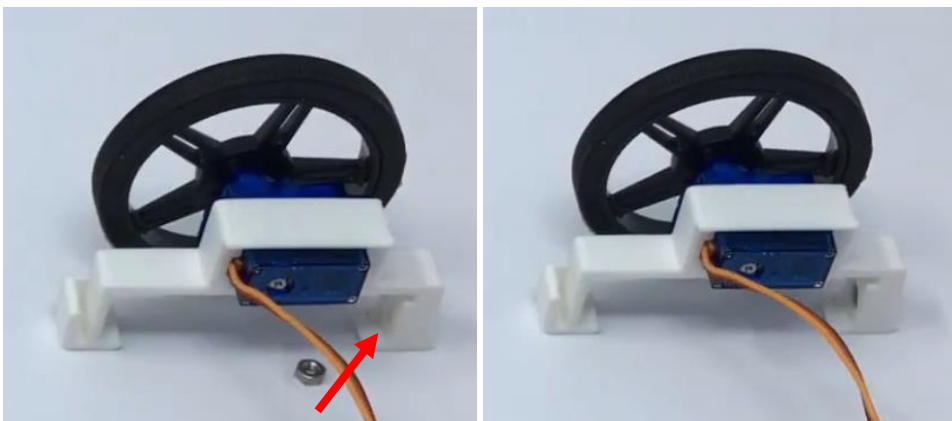


Übrigens: Es handelt sich bei den Motoren um sogenannte „Servomotoren“.

Falls ihr mehr darüber wissen wollt, schaut mal in den Eintrag auf unserer Webseite zum Materialkoffer-Set unter <https://www.makeyourschool.de/material/servomotor/>.

4. Muttern in die Halterung einlegen

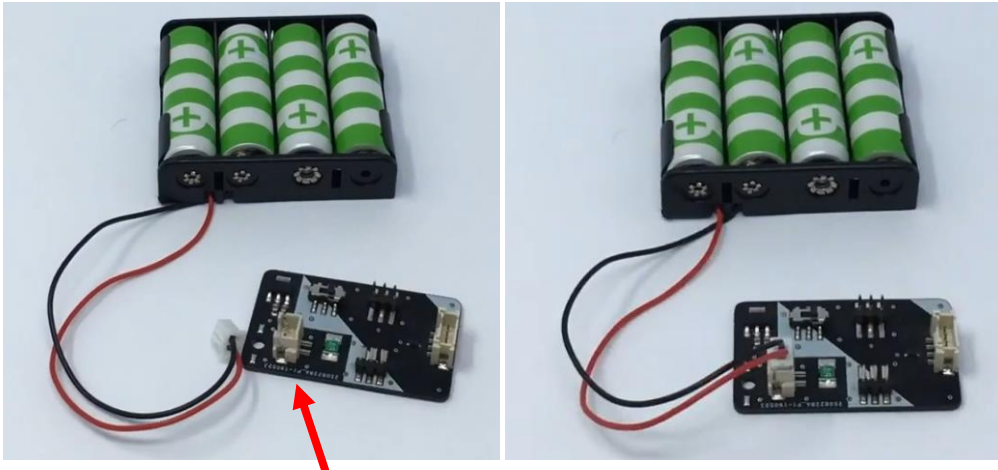
Legt die Muttern von innen in die breite Seite der weißen Schiene ein. Diese werden später benötigt, um den Calliope zu befestigen.



Arbeitsanweisungen

5. Batteriehalter anstecken

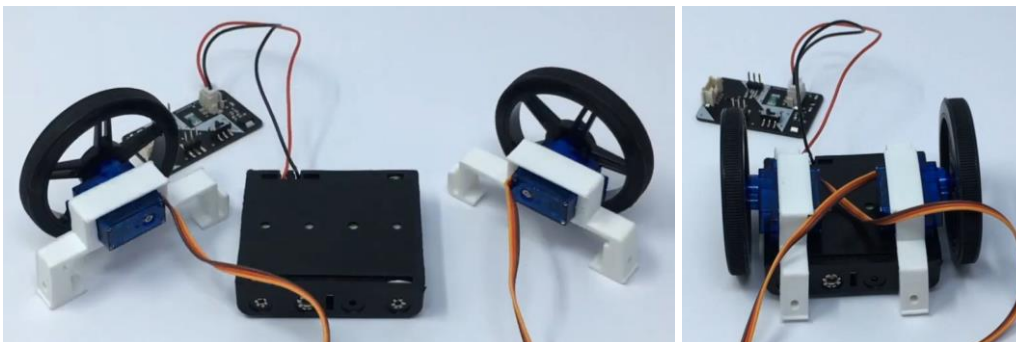
Legt die Batterien in der angezeigten Richtung in den Batteriehalter ein. Schließt dann das Stromkabel an die MotionKit-Platine an.



Achtung! Der Stecker des Kabels passt nur in einer Richtung auf die Platine. Schaut euch die Form genau an und steckt ihn dann vorsichtig auf die Buchse.

6. Fahrwerk zusammenstecken

Legt euch die Teile wie im Bild zurecht und schiebt die Seitenteile über den Batteriehalter.

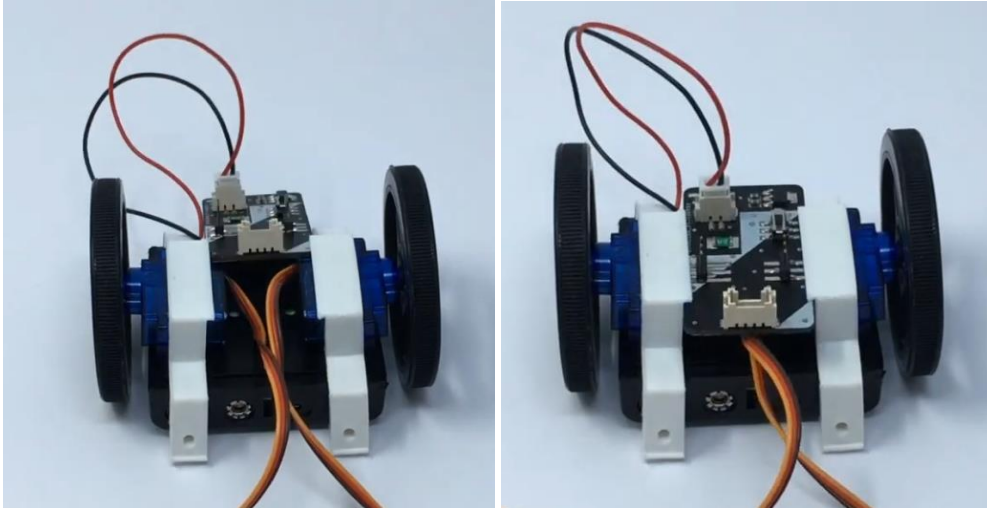


Achtung! Passt auf, dass das Batteriekabel nicht eingeklemmt oder abgeknickt wird.

Arbeitsanweisungen

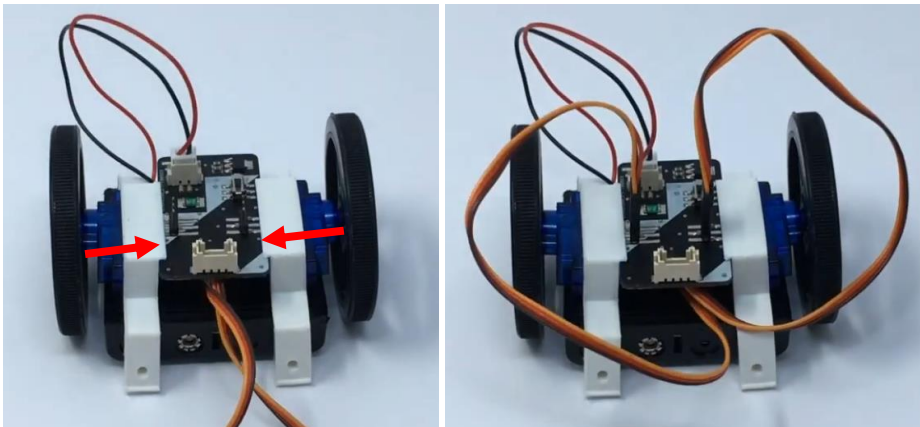
7. MotionKit-Platine montieren

Schiebt die MotionKit-Platine zwischen die Oberseite der Motoren und die Schienen der Seitenteile. Dies sollte leicht und ohne Widerstand funktionieren!



8. Motoren anschließen

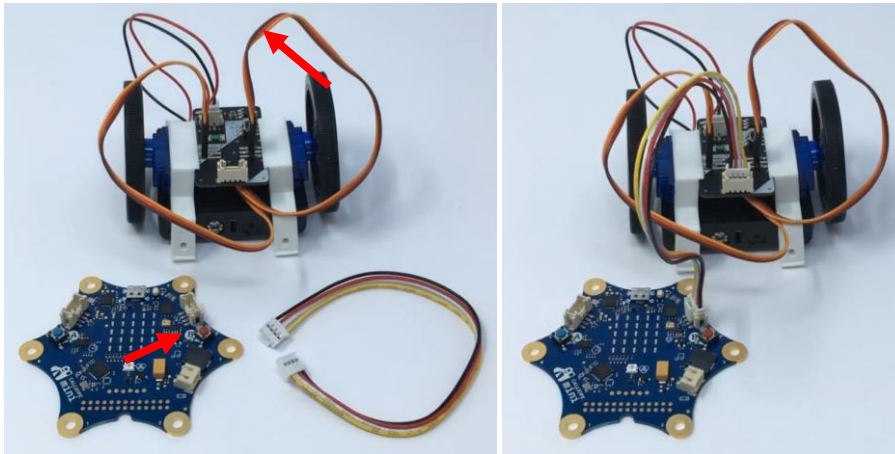
Verbindet die Motoren mit der MotionKit-Platine. Die Stecker der Servomotoren passen genau auf die Pins auf der Platine. Achtet darauf, dass ihr sie in der richtigen Richtung verbindet. Das gelbe Kabel sollte jeweils an der Seite mit den kleinen Pfeilen sein. Außerdem sollten die Kabel nicht auf die andere Seite kreuzen.



Arbeitsanweisungen

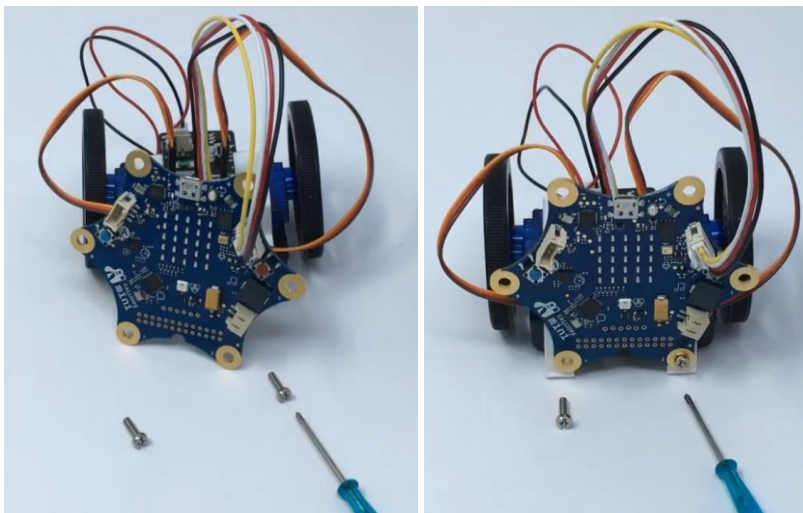
9. Calliope anschließen

Verbindet jetzt den Calliope mit der MotionKit-Platine. Nehmt dazu das bunte Kabel und steckt es in die Buchse im Calliope Mini und auf der anderen Seite in die Buchse auf der MotionKit-Platine. Die Stecker passen jeweils nur in einer Richtung.



10. Calliope befestigen

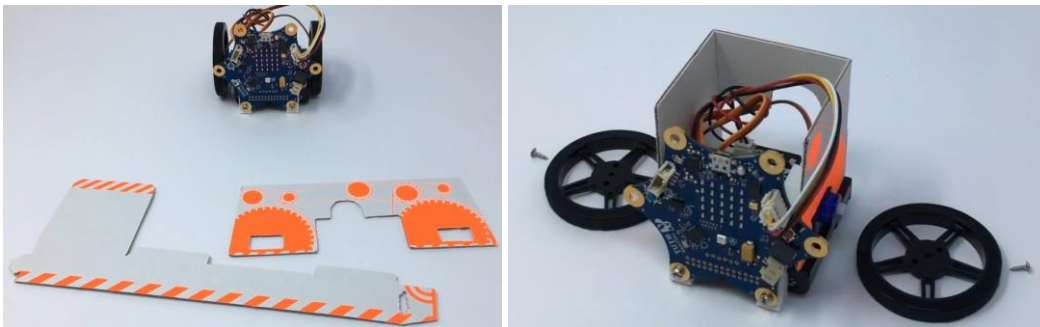
Befestigt den Calliope mit zwei Schrauben an den weißen Seitenteilen. Achtet darauf, dass die Muttern, die ihr in Schritt 4 eingesetzt habt, sich noch an der richtigen Stelle befinden. Ihr benötigt sie, um die Schrauben festzudrehen.



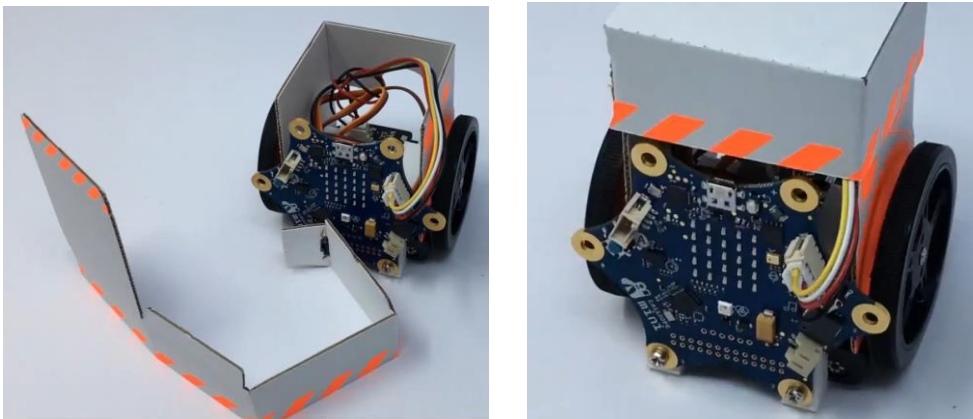
Arbeitsanweisungen

11. Optional: Karosserie anbringen

Löst die zwei großen Teile aus der Stanzform und entfernt die innenliegenden Aussparungen. Knickt das symmetrische Teil an den zwei vorgesehenen Stellen. Entfernt die beiden Räder und befestigt die Karosserie so, dass die Aussparungen genau über die beiden Motoren passen. Befestigt die Räder anschließend wieder.



Für das Dach knickt das zweite Teil an den vorgesehenen Stellen und faltet es zu einem Quadrat zusammen.



Voilà, euer Roboter ist fertig
zusammengebaut!