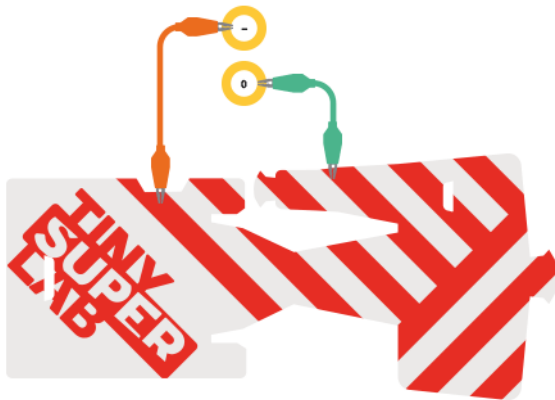


Arbeitsanweisungen

1. Vorbereitung

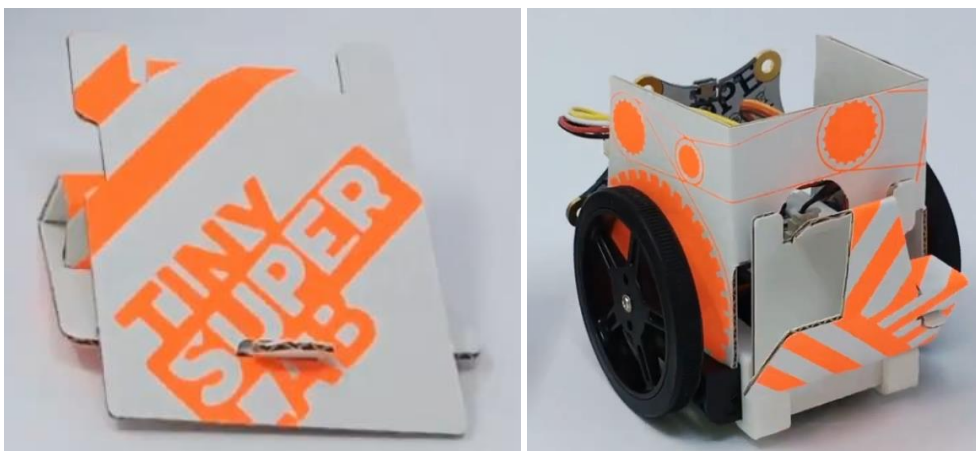
Damit euer Roboter eine Kollision erkennen kann, nutzen wir einen elektrischen Stromkreis, der nur dann geschlossen wird, wenn euer Roboter gegen ein Hindernis stößt.

Um die Kollisionserkennung zu nutzen, benötigt ihr das Pappbauteil mit der Aufschrift „Tiny Super Lab“ sowie die beiden Kabel mit Krokodilklemmen (die Farben der Kabel können abweichen).



2. Stoßstange anbringen

Faltet das Pappbauteil an den vorgesehenen Stellen in sich zusammen und befestigt die Laschen in den gestanzten Öffnungen. Steckt es anschließend in die Aussparungen der Seitenteile des Fahrgestells. Dies ist die „Stoßstange“ eures Roboters.



Arbeitsanweisungen

3. Kabel vorbereiten

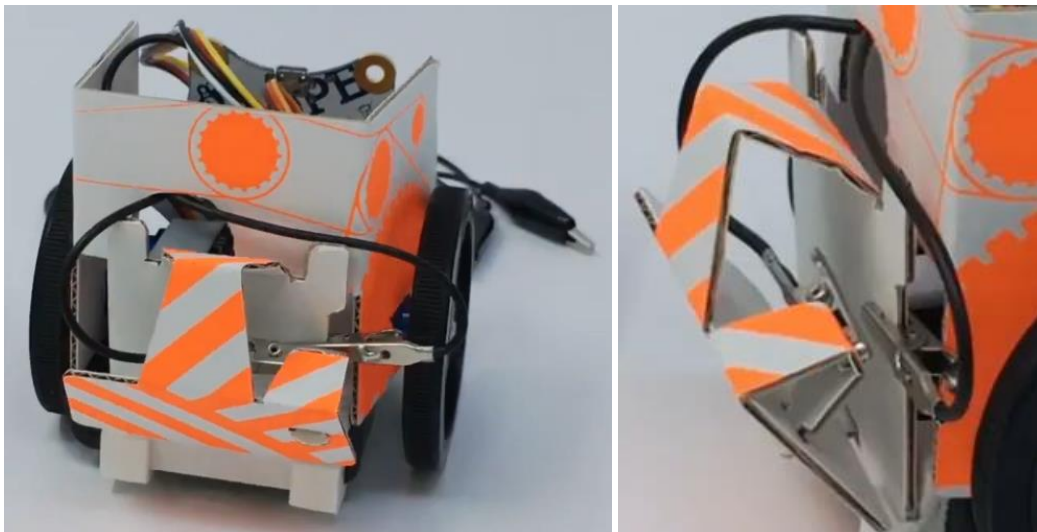
Zieht die beiden Kabel von vorne nach hinten durch eure Karosserie.

Für die beiden Krokodilklemmen am Stoßdämpfer schiebt ihr anschließend die Ummantelung nach hinten, bis die Klemmen freiliegen.



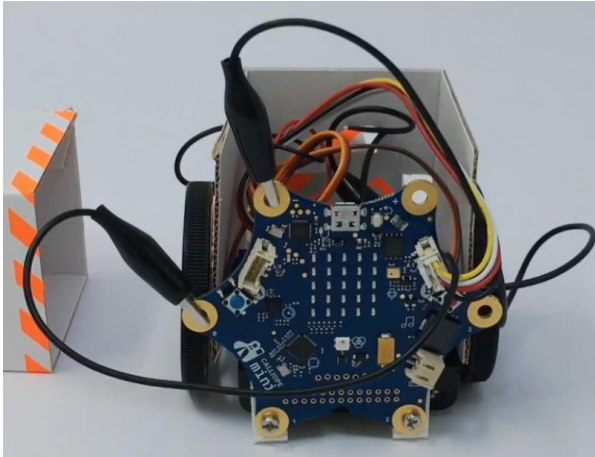
4. Krokodilklemmen anschließen

Schließt die eine Krokodilklemme in die kleine Ausbuchtung und die andere an den kleinen Arm. Die beide Köpfe der Klemmen sollte sich gegenüberstehen, aber nicht berühren (das soll ja später bei der Kollision mit Hindernissen passieren).



Auf der Rückseite eures Roboters schließt ihr nun das eine Kabel an den „-“ Pin und das andere an den Pin „0“ an.

Arbeitsanweisungen



5. Kabel organisieren

Bevor ihr euren Roboter fahren lassen könnt, müsst ihr euch noch darum kümmern, dass die Kabel nirgendwo im Weg sind. Ihr könnt diese z. B. mit einem Gummi aneinander befestigen und sie in der Karosserie des Roboters verstauen.

