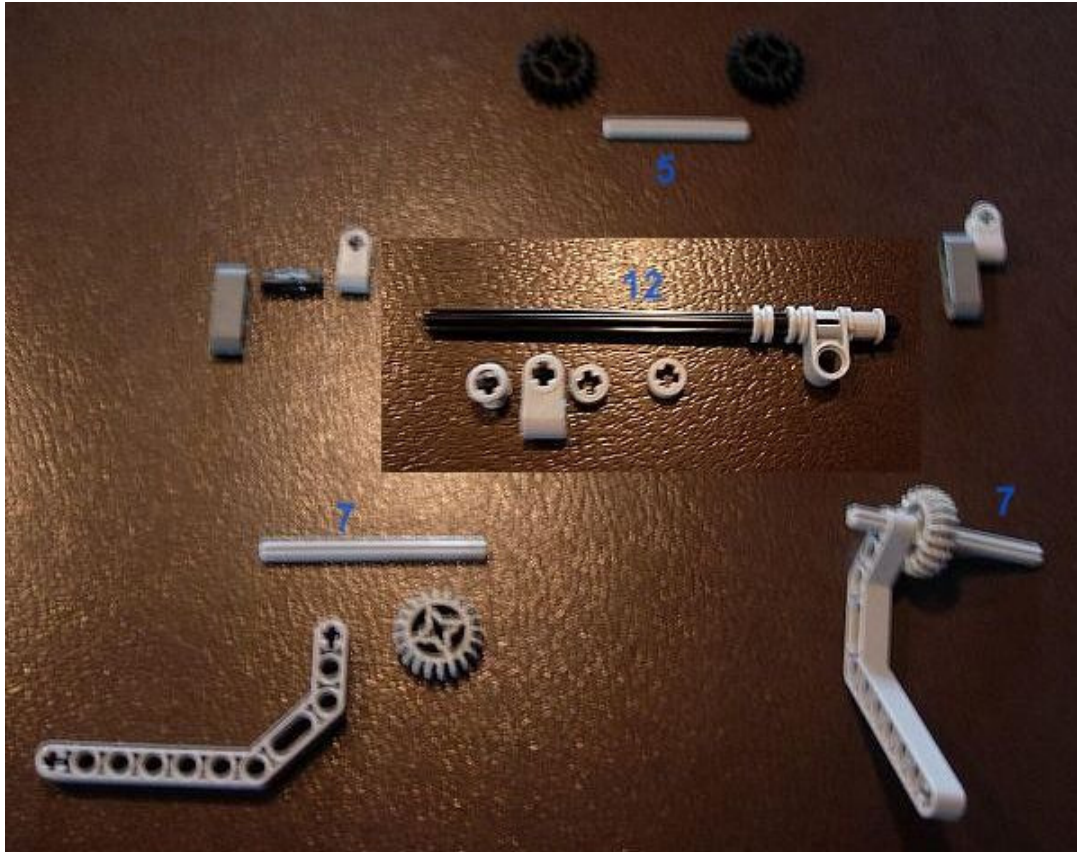


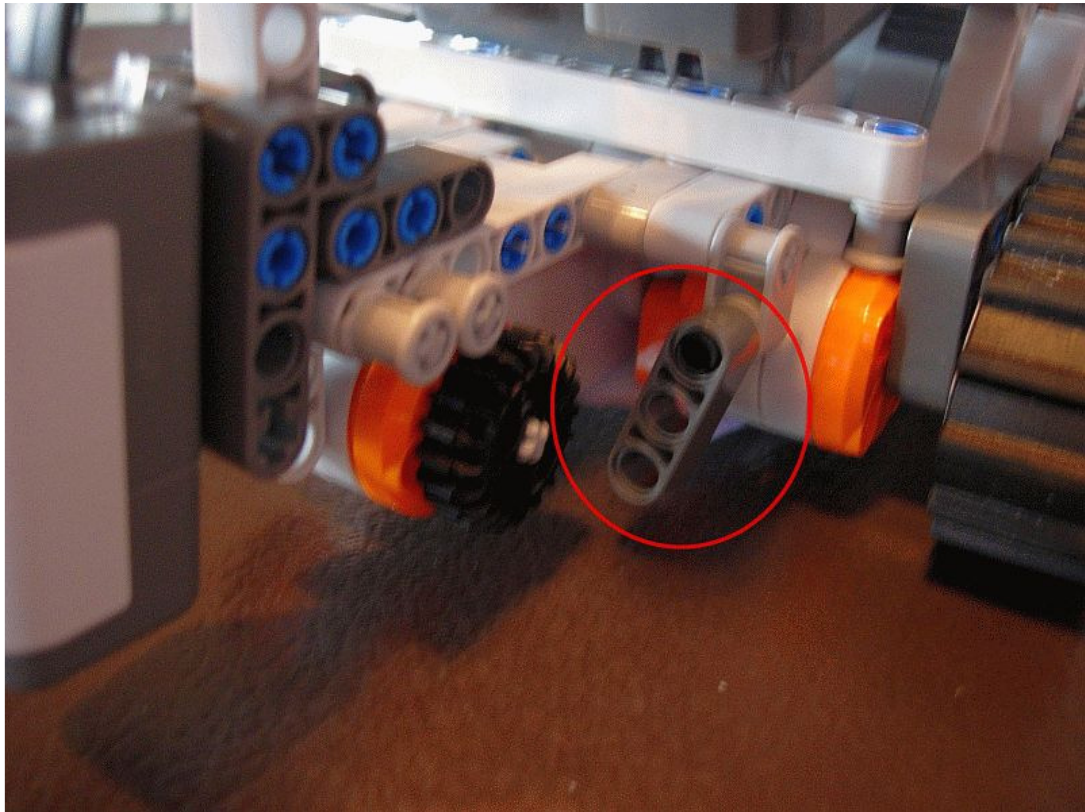
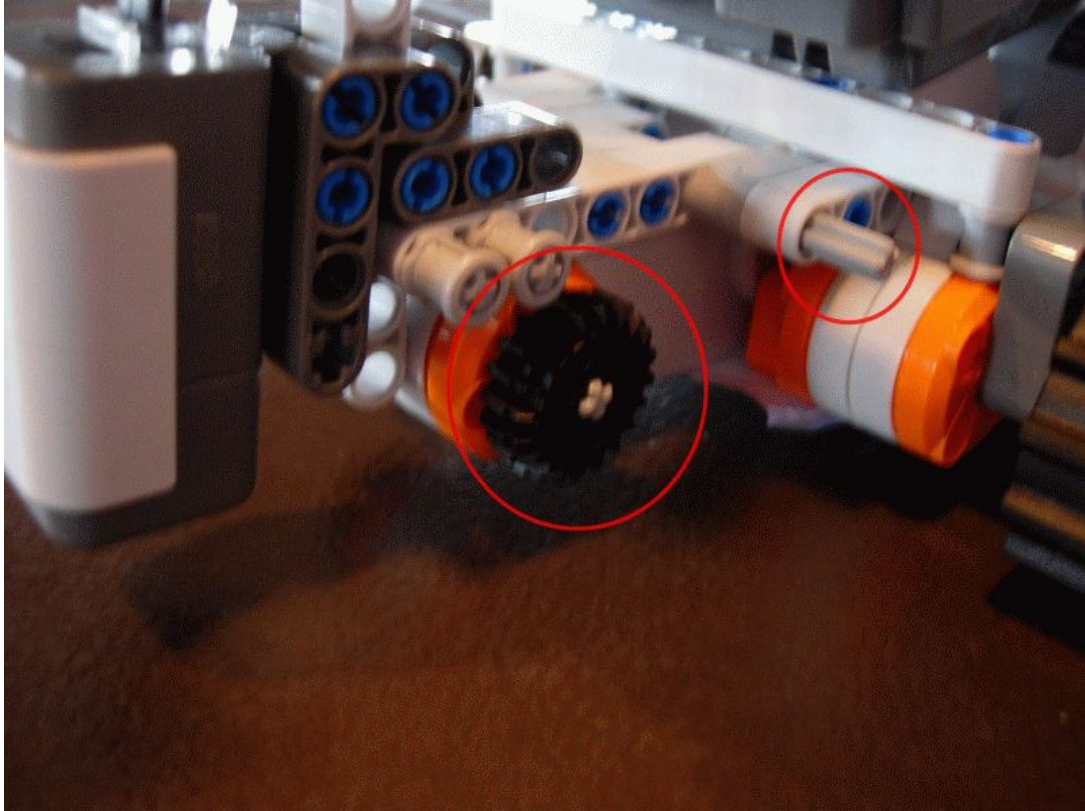
Armen bevestigen aan de robots - instructies

Alleen voor de dansende robots:

We willen dat de robot armpjes krijgt die hij kan bewegen. Om te bewegen gebruikt de robot motoren. Gelukkig is er nog een motor niet gebruikt: motor A. Deze gaan we dus gebruiken.

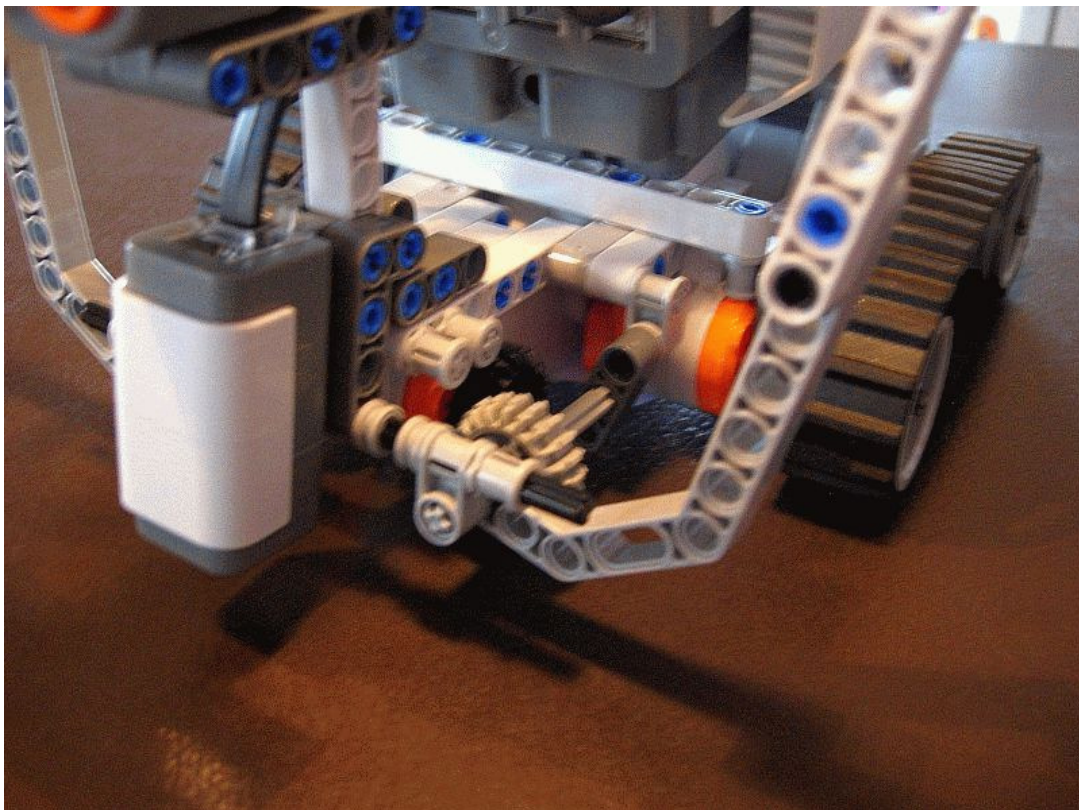
Volg de instructie foto's om de bewegende armpjes aan de robot te bevestigen.



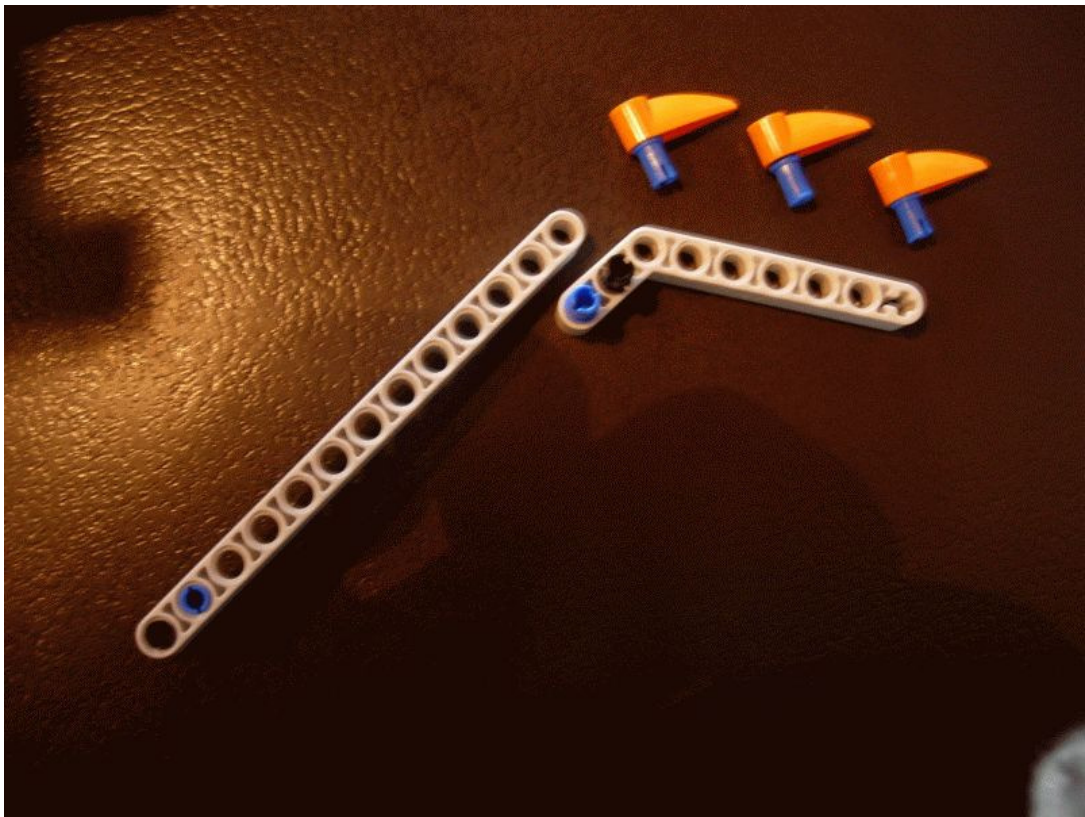
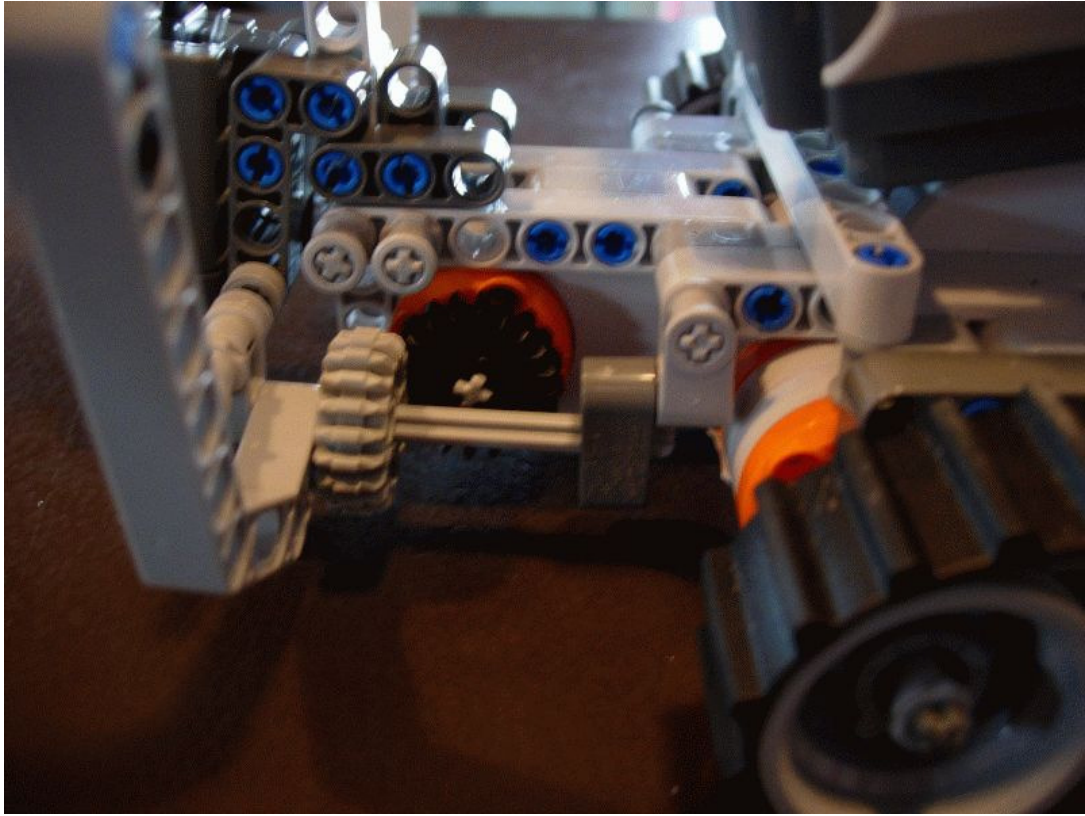




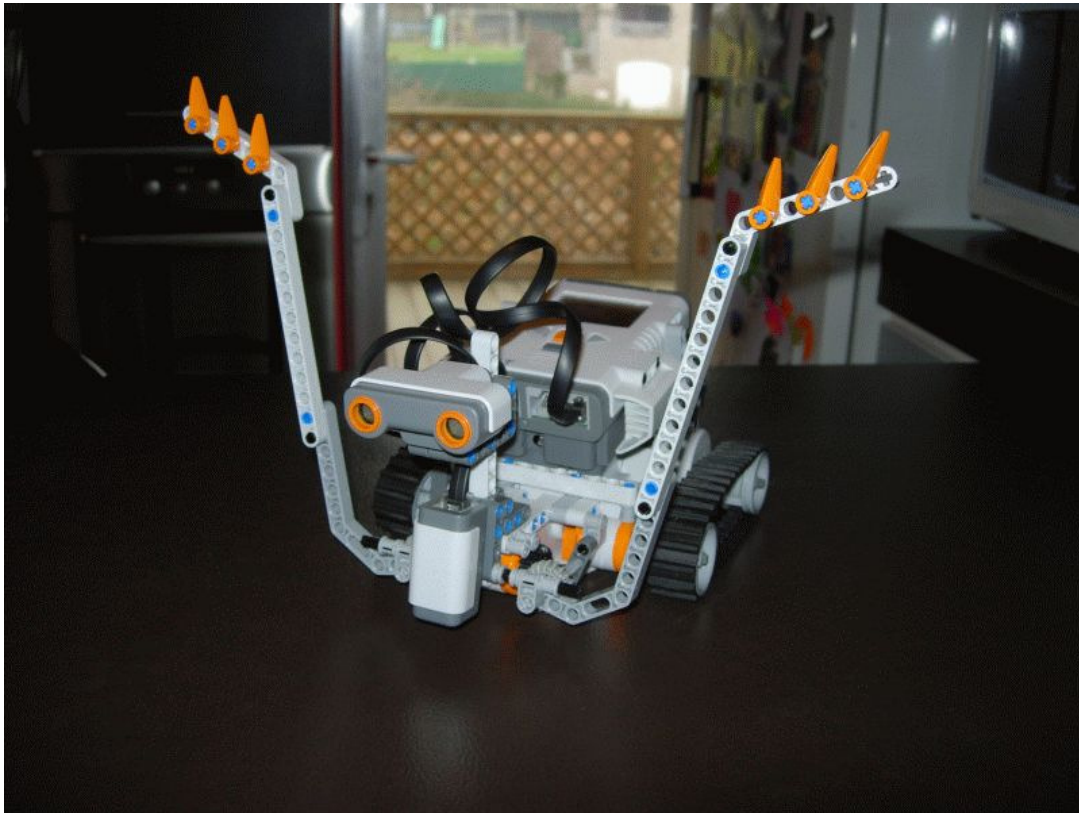
Hier moet een lange balk met verbindingsstokje aangebracht worden. Op deze foto missen echter nog enkele ringetjes om stukjes vast te zetten (zie foto hieronder). Deze moeten in deze stap wel toegevoegd worden.



Voeg het verbindingsstokje met radartje toe (dit is een beetje lastig; vraag eventueel een begeleider).

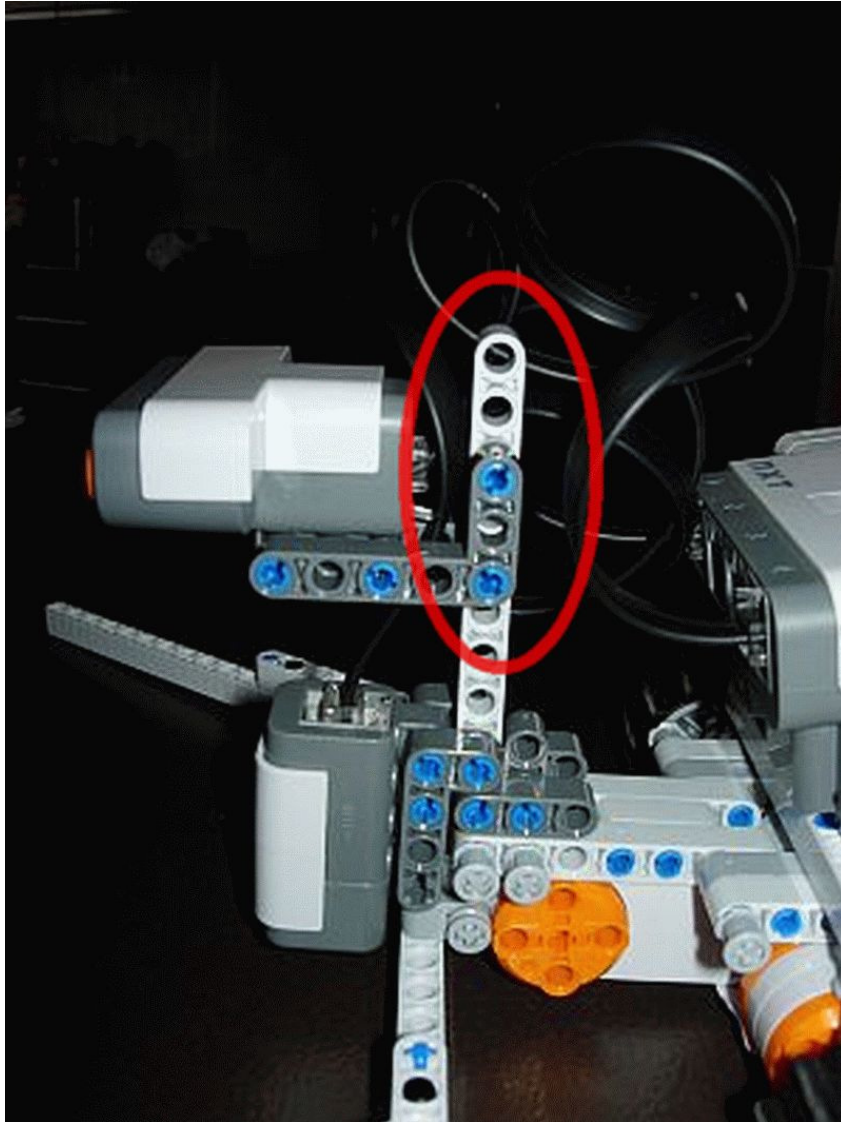


Je hebt nu een arm af; herhaal het nu voor de andere arm.



Alleen voor de reddende robots

De reddende robots moeten een blikje (de persoon in nood) uit het moeras duwen. Om het blikje te zien moet de ultrasone sensor 2 plaatsen naar beneden verplaatst worden (foto is fout: hier is er slechts 1 plaats naar beneden geschoven).



Omdat het blijkje cylinder-vormig is, zal het, als de robot er gewoon tegen duwt, waarschijnlijk "weg glijden". Om dat te voorkomen moet de robot 2 (niet bewegende) armpjes aan de voorkant krijgen.

Volg de instructie foto's om de armpjes aan de robot te bevestigen.

