

Bionic Elephant: Aufgaben (als Kärtchen zum Ausschneiden gedacht) (DE)

Batterien in Batteriefach einlegen	Zwischenplatten basteln	Verbindungsstück mit 3-armiger Halterung verbinden	Auswertung Projektergebnis
Dichtungsringe auf Verbindungsstück ziehen	Material besorgen (Malerrollen, Pappe)	Wasserdichten Servomotor an Verbindungsstück anbringen	Greifvorgang optimieren
Servomotoren an 3-armiger Halterung montieren	Zwischenplatten und Malerrollen abwechselnd auffädeln	3-armige Halterung mit Rüssel verbinden	Dokumentation (Film)
Korpus mit Verbindungsstück verbinden	Blauen Silikonschlauch durch das mittlere Loch führen	FinRays mit FinRay-Halterung verbinden (Greifer)	Arbeitsplatz vorbereiten
Malerrollen zuschneiden	3 Kabelbinder durch FinRay-Halterung führen	Optional: Weiterführende Entwicklungen	Vollständigkeit des Baukastens überprüfen
Servomotoren mit Elektronikboard verbinden	Kabelbinder durch mittleren Schlauch und Greifer-FinRays führen	Steckerkabel der Servomotoren durch Ösen in 3-armiger Halterung führen	Arbeitsplatz aufräumen
Elektronikboard mit Batteriefach verbinden	Gerät mit WLAN des Elektronikboards verbinden	Kabelbinder mit drei äußeren Ruderhörnern verbinden	Batteriefach in Korpus Verstauen
Steuerung prüfen / Testen	Batterieverbindungskabel mit Batteriefach verbinden	Greifgegenstände besorgen	Roboter auseinanderbauen
Mittlerer Kabelbinder mit Ruderhorn des wasserdichten Servomotors verbinden	Projektplan ausdrucken	Projektfortschritt überwachen	„Zeitnehmer“ bestimmen
Weitere Design-Elemente entwerfen und anbringen	Analyse biologisches Vorbild	Auswertung Teamarbeit	Elektronikboard in Korpus-Führungsschiene schieben