

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

Batterien / Akkumulatoren in Steuerung einlegen	Zwischenplatten basteln	Verbindungsstück mit 3-armiger Halterung verbinden	Auswertung Projektergebnis
O-Ringe auf Verbindungsstück ziehen	Material besorgen (Malerrollen, Pappe)	Wasserdichten Servomotor an Verbindungsstück anbringen	Bewegung und Greifvorgang optimieren
Servomotoren an 3-armiger Halterung montieren	Zwischenplatten und Malerrollen abwechselnd auffädeln	3-armige Halterung mit Rüssel verbinden	Dokumentation (Film)
Körper mit Verbindungsstück verbinden	Blauen Silikonschlauch durch das mittlere Loch führen	FinRays® auf den Grundkörper des Greifers schieben	Arbeitsplatz vorbereiten
Malerrollen zuschneiden	3 Kabelbinder für die FinRay®-Greifer-Konstruktion montieren	Optional: Weiterführende Entwicklungen	Vollständigkeit des Baukastens überprüfen
Servomotoren mit Steuerung verbinden	Kabelbinder durch mittleren Schlauch und Greifer-FinRays® führen	Steckerkabel der Servomotoren durch Ösen in 3-armiger Halterung führen	Arbeitsplatz aufräumen
Blauen Silikonschlauch ablängen	Gerät mit WLAN der Steuerung verbinden	Kabelbinder mit drei äußeren Ruderhörnern verbinden	Protokoll schreiben
Anschluss der Steuerung prüfen und testen	Optional: Verschieden Materialien für die Balgstruktur testen	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	Steuerung in transparenten Körper schieben

