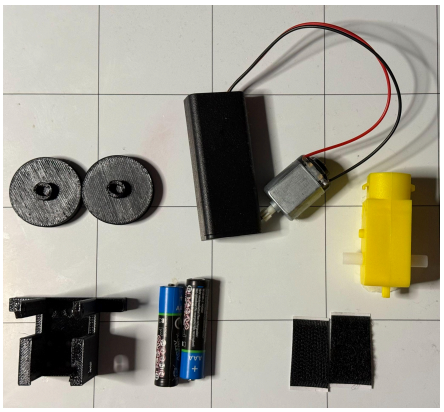
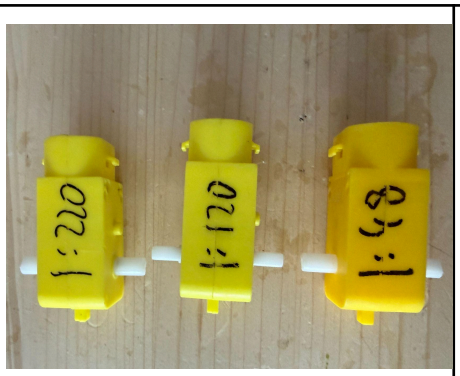
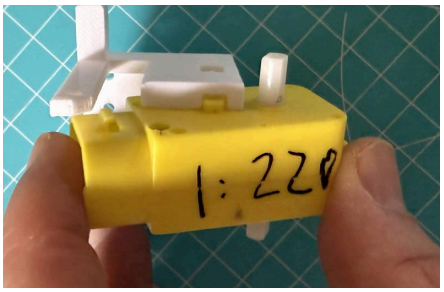
Schritte für Schritt: Grundmodell für alle Varianten



Teile für die Roboter-Basis: Räder, Körper, Batteriekasten mit Motor, Getriebe, Batterien, Klett und Flausch



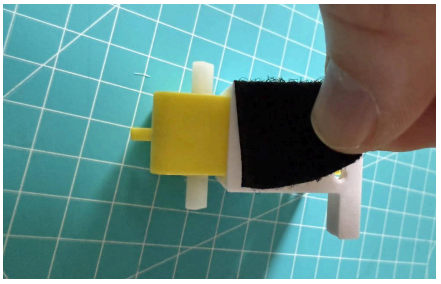
Drei Arten von Getrieben mit unterschiedlichen Übersetzungsverhältnis. Teste und wähle eins aus



Getriebe mit dem Körper verbinden - es gibt genau eine richtige Richtung, die dann auch mit einem Klick einrastet. Lege den Körper auf den Tisch und drücke das Getriebe mit weni g Kraft hinein.



Jeweils ein Stück Klett und Flausch abschneiden



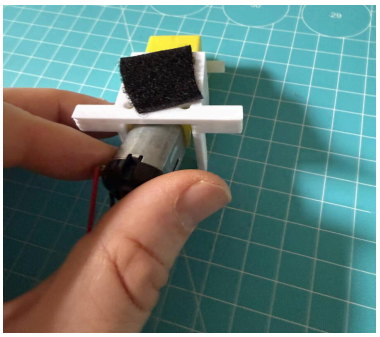
Flausch an den Körper kleben



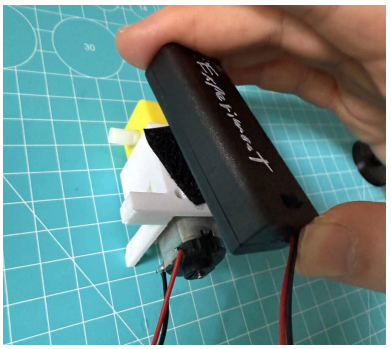
Klett kommt an den Batterie-Kasten



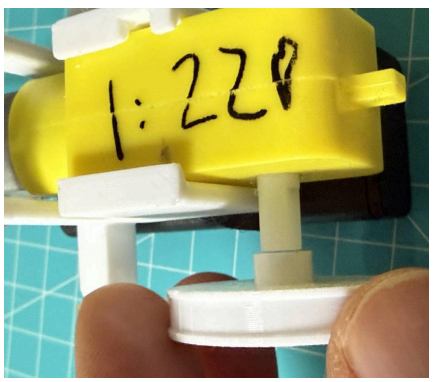
Batterien in den Batteriekasten



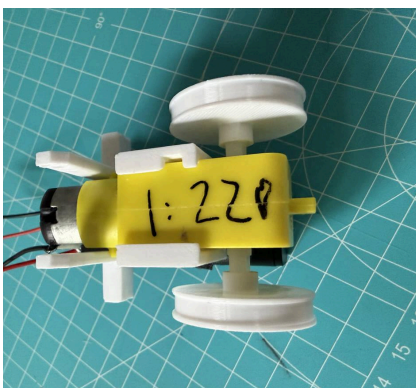
Motor ins Getriebe einsetzen



Batteriekasten ankletten

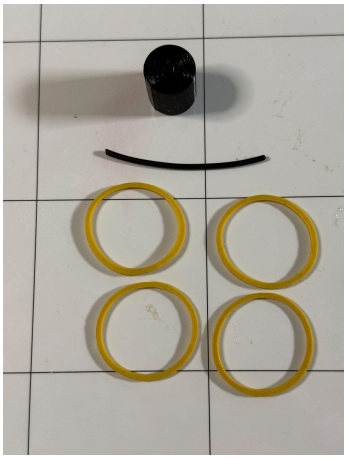


Räder auf die Achse setzen

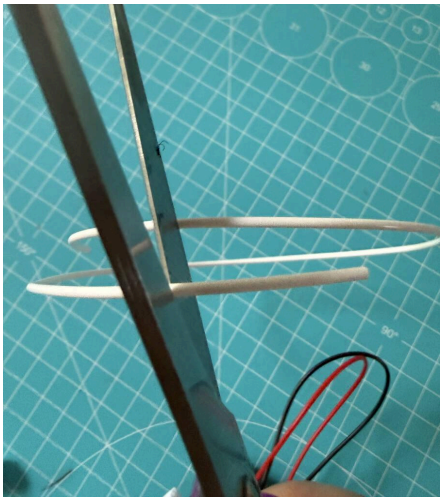


Roboter-Basis ist fertig

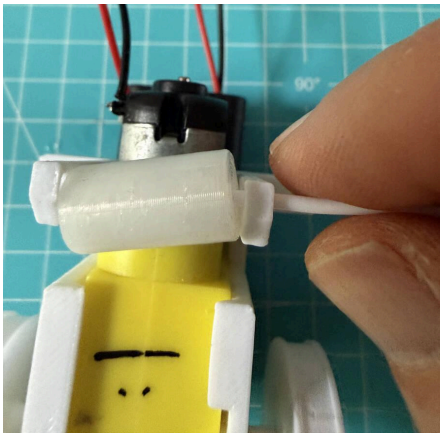
Schritt für Schritt: Wheeler



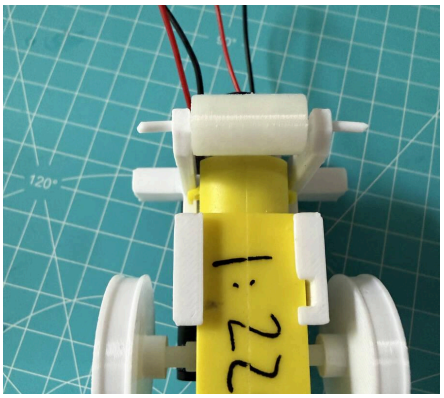
Zusätzlich notwendige Teile für den Wheeler: Rolle als Vorderrad, Achse für die Rolle und kleine Gummibänder als Bereifung für die Räder



Die Achse ist ein Stück von der Filament-Rolle



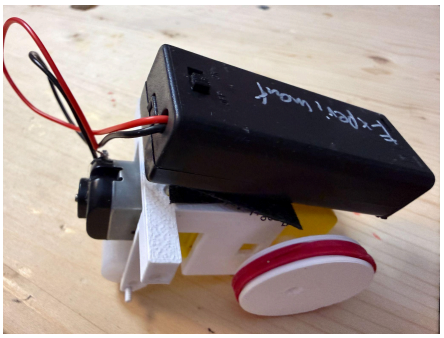
Achse durch das kleine Loch in der Schulter des Körpers schieben und damit das Vorderrad sichern



So sieht die Achse fertig aus, die Achse guckt auf beiden Seiten heraus



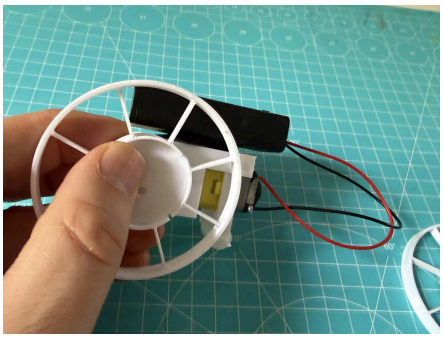
Ziehe auf jedes Rad zwei kleine Gummibänder auf.



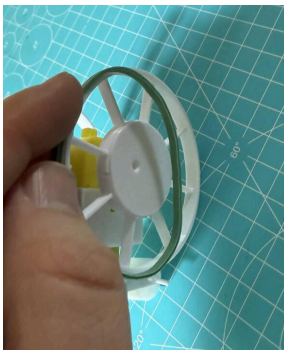
Der komplette Wheeler mit Bereifung. Hier bist du fertig oder kannst die Erweiterung anbringen.



Erweiterung: Größere Reifen für einen schnelleren Roboter und zwei große, dickere Gummibänder

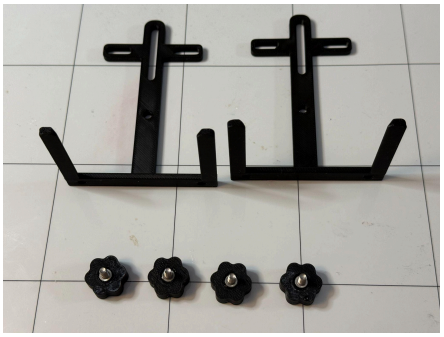


Nimm die Gummibänder von den kleinen Reifen wieder ab. Nimm die Reifen wieder von der Achse und hab etwas Geduld, die großen Reifen gehen etwas schwer auf die kleinen.



Am Ende kannst du auch den großen Reifen ein Gummiband für besseren Halt geben.

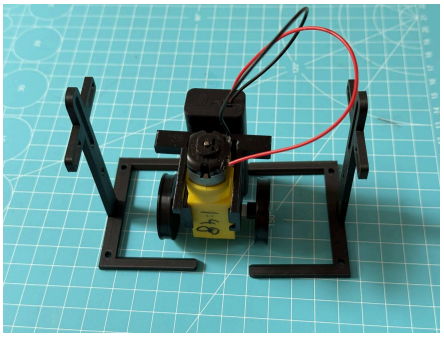
Schritt für Schritt: Walker



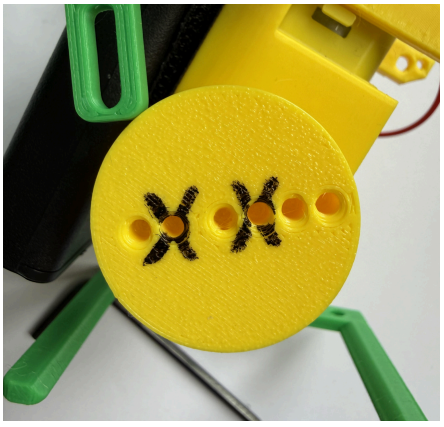
Zusätzlich notwendige Teile für den Walker



Der Roboter steht nun aufrecht, die Löcher in den Rädern sollten in entgegengesetzte Richtungen zeigen



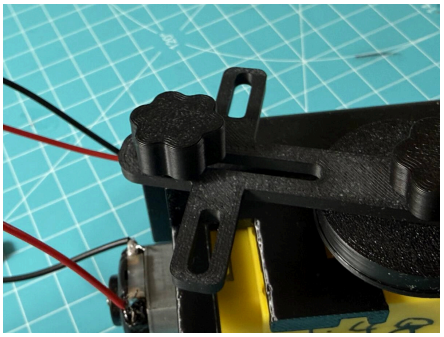
Beine mit den Füßen nach innen an die Räder schrauben



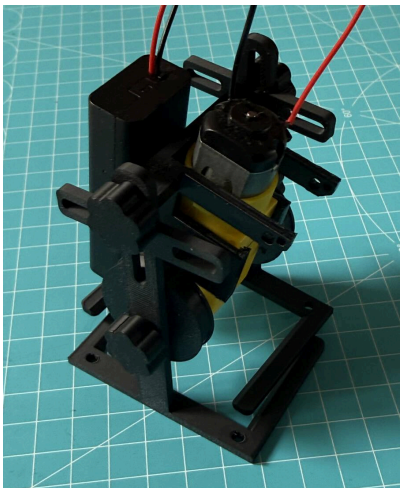
Es gibt auch Räder mit vielen Löchern, in diesem Fall in eines der markierten Löcher schrauben



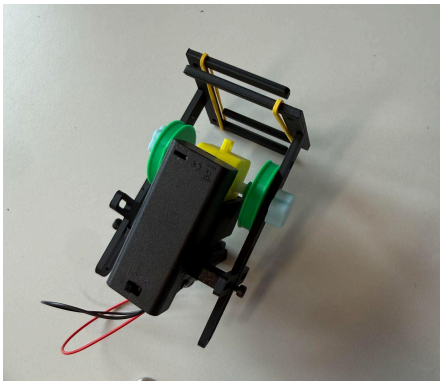
Mit einer Schraube durch das Loch im Bein mit dem Loch im Rad verbinden - nicht festziehen, das Bein muss sich noch bewegen können.



Mit einer weiteren Schraube durch die Schiene im Bein mit dem Loch in der Schulter verbinden - nicht festziehen, das Bein muss sich noch bewegen können



Auch das zweite Bein anschrauben und der Roboter ist fertig

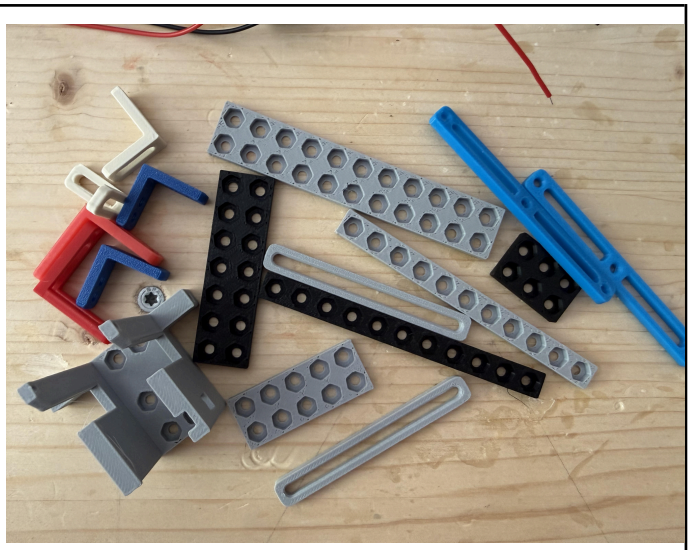


Gummibänder an den Füßen können auf dem Walker besseren Halt geben

Beta-Box - Experimentelle Technik



Schrauben, Muttern und Werkzeug

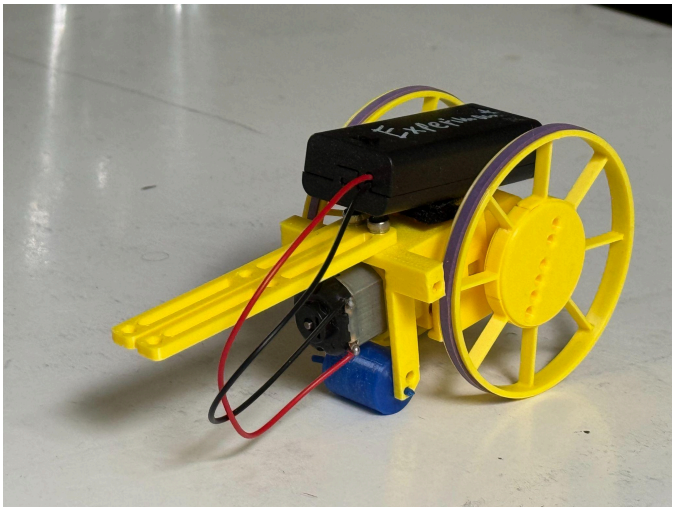


Streben für die Verbindung mit Muttern und Schrauben

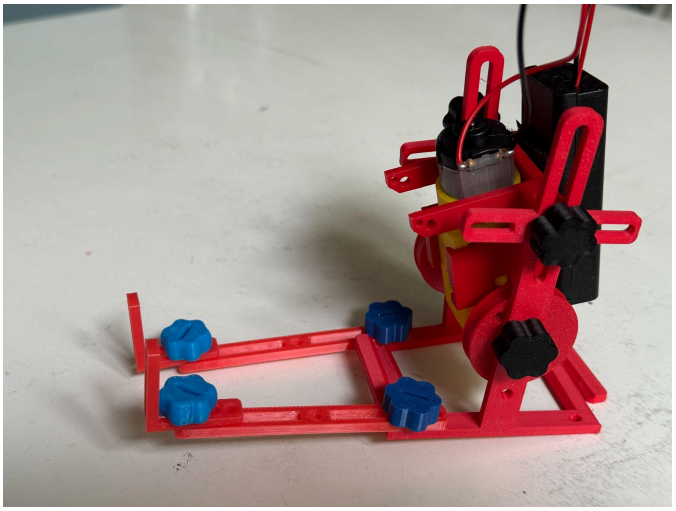


Schrauben mit silbernen Köpfen sind 8mm lang, die normalen Schrauben sind nur 6mm

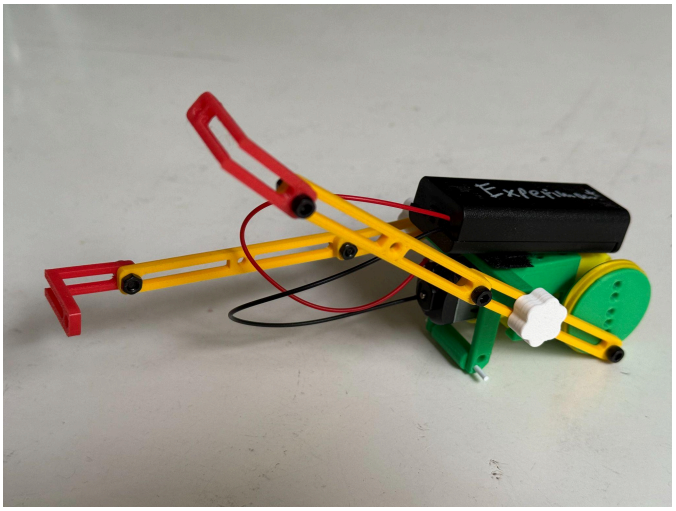
Legendäre Battle-Bots als Inspiration



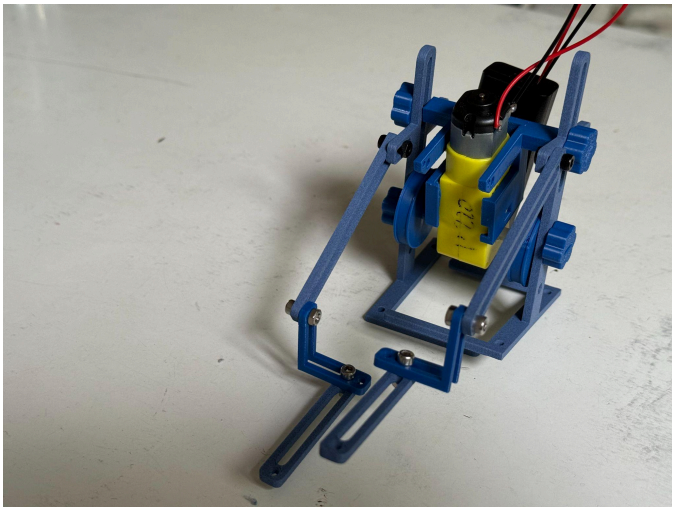
Ramme - anderes Basisteil nutzen



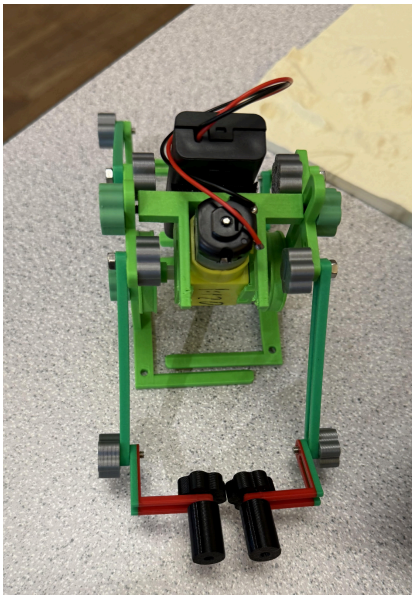
Kicker - Streben mit Muttern nutzen



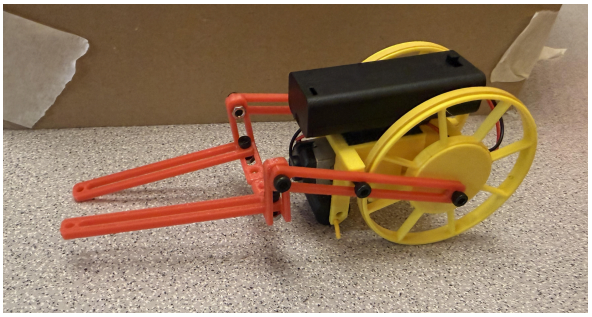
Boxer



Gabelstapler



Bumper



Boxer und Gabelstapler haben ein Kind

Wie geht es weiter?

Robo Challenge Home-Page: https://bit.ly/robo-challenge https://wurfram.com/robo-challenge/	Teile selbst drucken auf Makerworld: https://bit.ly/challenge-bot https://makerworld.com/de/models/2867346-challenge-bot