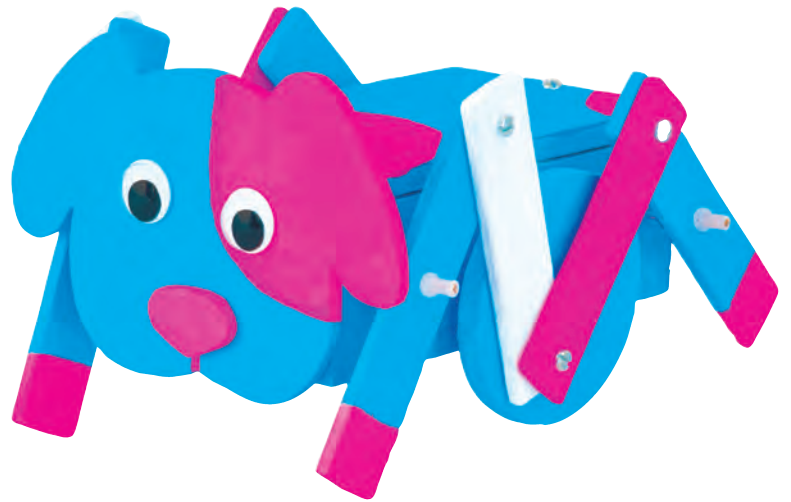




# Robodog



## GEREEDSCHAP:



liniaal &amp; pen



metaalzaag

figuurzaag-  
beugel

tang

boor  
Ø 2 mm  
Ø 3 mm

priem

sleufschroeven-  
draaierisolatie  
afstriptang

soldeerbout



schuurpapier

houtlijm /  
alleslijm

## GROEP / KLAS:

## INHOUD:

2x multiplex plaat
2x multiplex plaat
1x multiplex plaat
1x triplex plaat
4x triplex plaat
2x lasdraad
1x kabel (blauwe kabel)
1x transmissiemotor
1x batterijhouder
1x siliconen slang
4x schroeven
6x schroeven
2x schroeven
2x schroeven
4x verloopstuk
2x kroonsteentjes
1x schakelaar
2x wiebelogen

OK✓

## AFMETINGEN:

<input type="checkbox"/>	130 x 70 x 6 mm
<input type="checkbox"/>	130 x 35 x 4 mm
<input type="checkbox"/>	200 x 35 x 6 mm
<input type="checkbox"/>	160 x 150 x 6 mm
<input type="checkbox"/>	190 x 20 x 4 mm
<input type="checkbox"/>	Ø 2 mm x 120 mm
<input type="checkbox"/>	100 mm
<input type="checkbox"/>	
<input type="checkbox"/>	40 mm
<input type="checkbox"/>	2,9 x 6,5 mm
<input type="checkbox"/>	2,9 x 9,5 mm
<input type="checkbox"/>	2,9 x 16 mm
<input type="checkbox"/>	M3 x 5
<input type="checkbox"/>	4/2 mm
<input type="checkbox"/>	
<input type="checkbox"/>	
<input type="checkbox"/>	Ø 14 mm

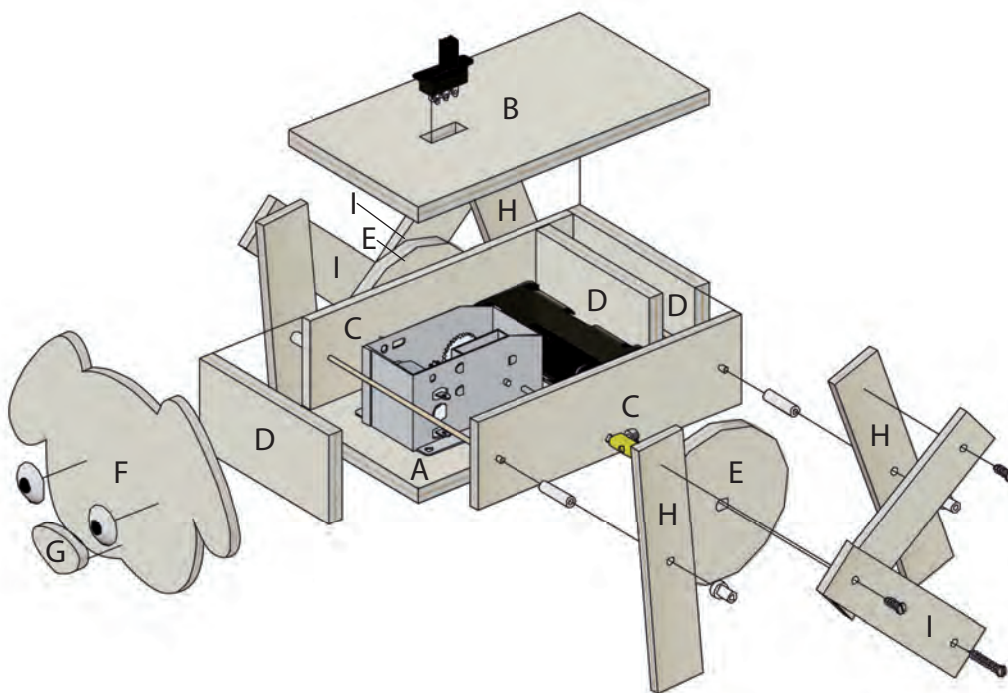
## OMSCHRIJVING:

bodem- & afdekplaat
zijplaten
voor-, achter- & scheidingsplaat
ronde schijven, hoofd
poten

## DELEN:

A, B
C
D
E, F, G
H, I

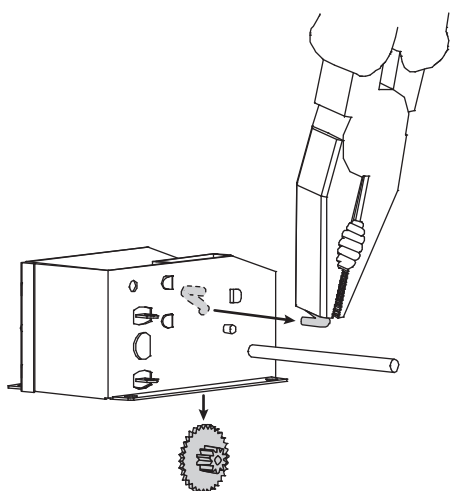
**1** Overzicht:



Verschaf jezelf een eerste overzicht.

OK/

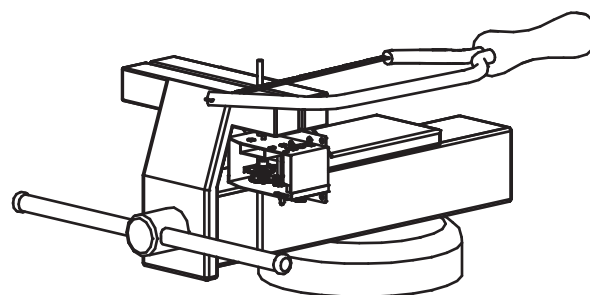
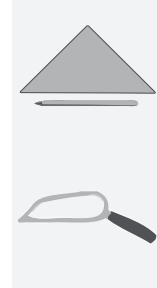
**2** Transmissiemotor voorbereiden:



Bereid de transmissiemotor voor.  
**Verwijder** de **zwenkel** en het **tandwiel** dat ermee verbonden is met een tang.

OK/

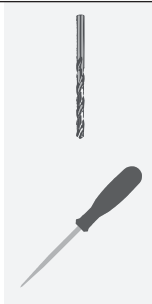
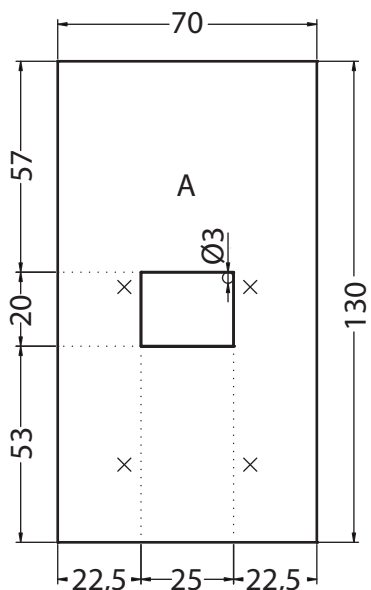
**3** De assen inkorten:



**Kort de assen** van de transmissiemotor elk met 15 mm in. Gebruik bij voorkeur een ijzerzaag of een **figuurzaag** met een geschikt zaagblad.

OK/

#### 4 Bodemplaat:

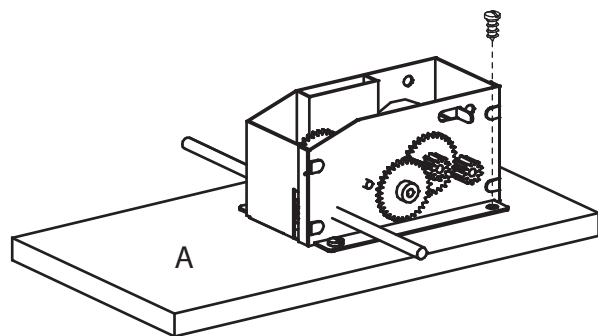
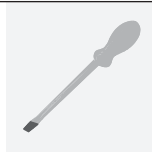


Sjablonen 1

Neem de **multiplex plaat (A)** (130 x 70 x 6 mm) en boor het gemarkeerde **gat Ø 3 mm**. Prik vervolgens de vier gemarkeerde punten met een priem voor. Zaag nu de **rechthoek in het midden** met de figuurzaag uit. Schuur de gezaagde randen met **schuurpapier** na!

OK✓

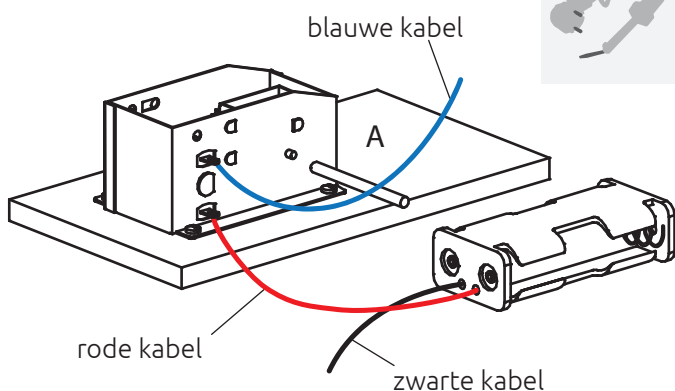
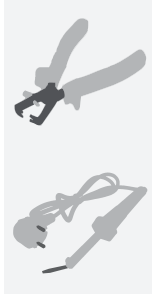
#### 5 Bevestiging van de motor:



Schroef de **transmissiemotor**, zoals afgebeeld, met de **vier schroeven** (2,9 x 6,5 mm) op de bodemplaat (A).

OK✓

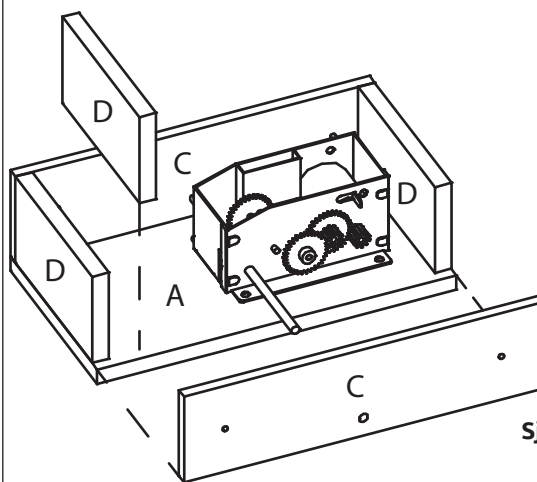
#### 6 Transmissiemotor solderen:



**Strip de kabels** van de batterijhouder en de bijgevoegde **blauwe draad**. Soldeer de batterijhouder met de **rode kabel** aan de transmissiemotor. Soldeer de **blauwe kabel** aan het tweede contact.

OK✓

#### 7 Beschot:

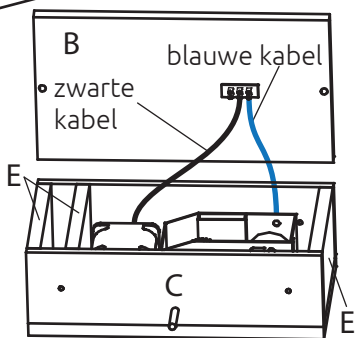
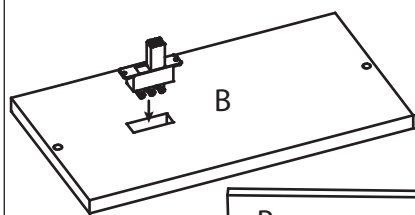


Sjablonen 3

Boor de gaten **Ø 3 mm** en **Ø 2 mm** in de zijdelen (C). Zaag de **delen (D)** uit het **multiplex (200 x 35 x 6 mm)**. Lijm vervolgens de delen (D) op de bodemplaat (A) zoals aangegeven in de tekening. De batterijhouder kan nu tussen de transmissiemotor en de scheidingsplaat worden geplaatst.

OK✓

### 8 Stroomkring sluiten:



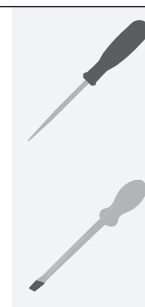
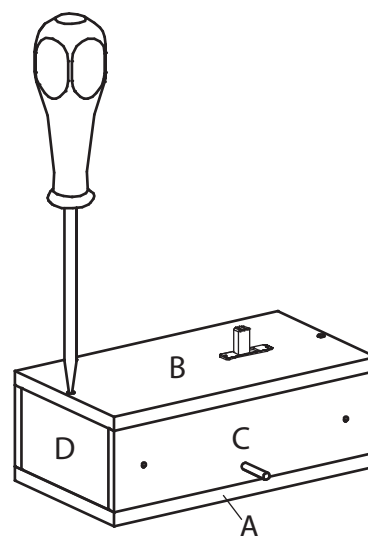
Sjablonen  
1



Boor de **gaten Ø 3 mm** in de afdekplaat (B) en zaag vervolgens de rechthoek met de figuurzaag uit. Schuur vervolgens de afdekplaat met schuurpapier. Lijm nu de schakelaar **met alleslijm** in de uitgezaagde rechthoek en soldeer de **batterijhouder** en de **blauwe kabel** zoals afgebeeld aan de **schakelaar**.



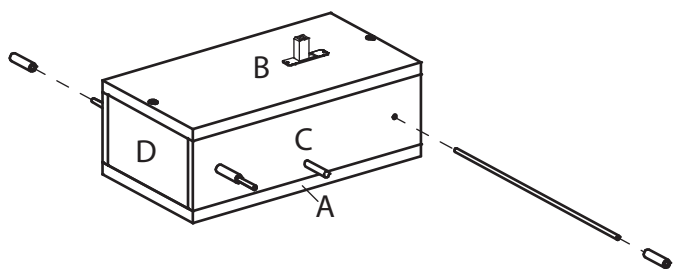
### 9 Bevestig de afdekplaat:



Prik de gaten in de **voor- en achterplaat (D)** zoals afgebeeld met de **priem** voor. **Schroef** vervolgens de **afdekplaat** op zijn plaats (schroeven 2,9 x 9,5 mm).



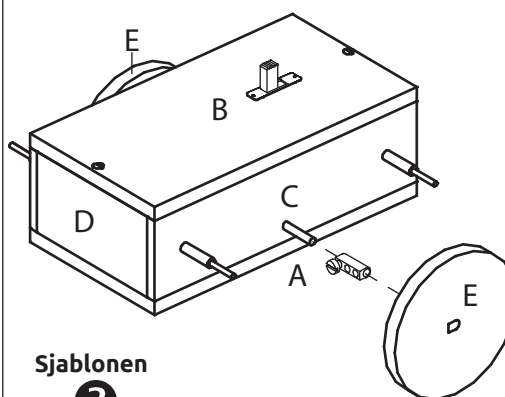
### 10 Assen bevestigen:



Knip **vier stukken siliconenslang** met een lengte van **10 mm** met een **schaar** af. Rijg de **lasdraden** door de gaten Ø 2 mm en zet ze vast met de stukjes siliconenslang.



### 11 Schijf op de motoras:



Sjablonen  
3

Boor de **gaten Ø 3 mm** in de delen (E) en bewerk de uitsparing met de figuurzaag en indien mogelijk met een naaldvijl. Zaag vervolgens de **ronde schijven (E)** met de figuurzaag uit en werk de randen met schuurpapier na.

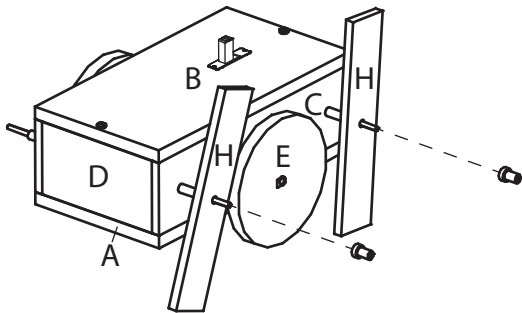
Bevestig nu de **kroonstenen** met de schroeven (M3 x 5 mm) aan **de assen van de transmissiemotor**. Lijm nu de ronde schijven (E) met **alleslijm** op de kroonstenen.



### 12 Bevestig de poten:

Sjablonen

2



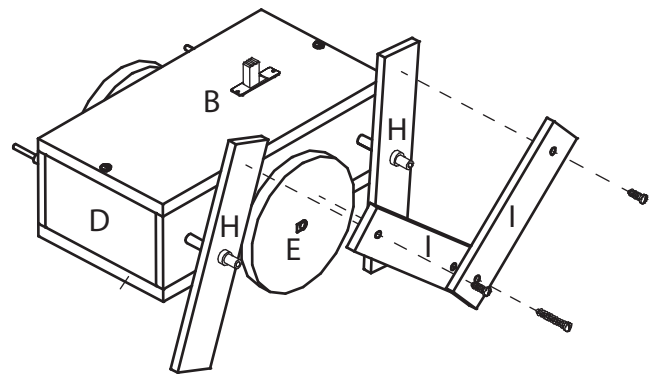
Boor zoals afgebeeld de gaten in de **triplex platen (190 x 20 x 4 mm)** en prik de gemarkeerde punten met een priem voor. **Zaag** vervolgens de **delen (H) en (I)** uit.

Schuur de houten platen met schuurpapier.

Bevestig nu de **delen (H)**, met steeds één **verloopstuk**, aan de lasstaven.

OK✓

### 13 Mechanische onderdelen:



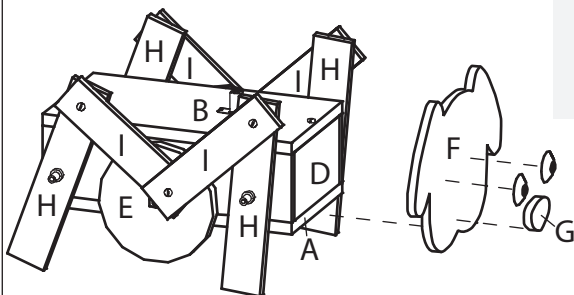
Bevestig de **delen (I)** elk met een schroef (2,9 x 9,5 mm) op het reeds **voorgeprikte punt van de delen (H)**. Leg nu de delen (I) aan het andere uiteinde met het gat op elkaar en bevestig de delen met een **schroef (2,9 x 16 mm)** op het voorgeprikte punt van **deel (E)**. Herhaal de stappen **12** en **13** voor de andere kant!

OK✓

### 14 Kop vastlijmen:

Sjablonen

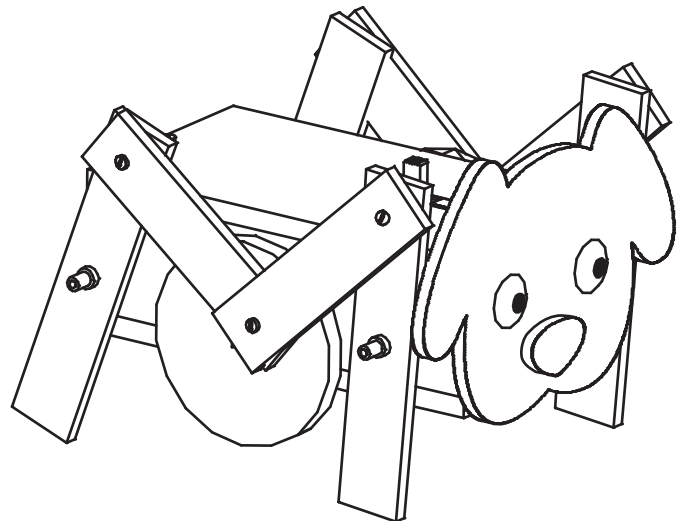
3



Zaag de **delen (F) en (G)** met de **figuurzaag** uit en werk de randen met schuurpapier na. Lijm de onderdelen zoals afgebeeld op het lichaam. Zorg ervoor dat de **poten** nog steeds **volledig kunnen bewegen!** Plak vervolgens de **wiebelogen** op.

OK✓

### 15 Afwerking:



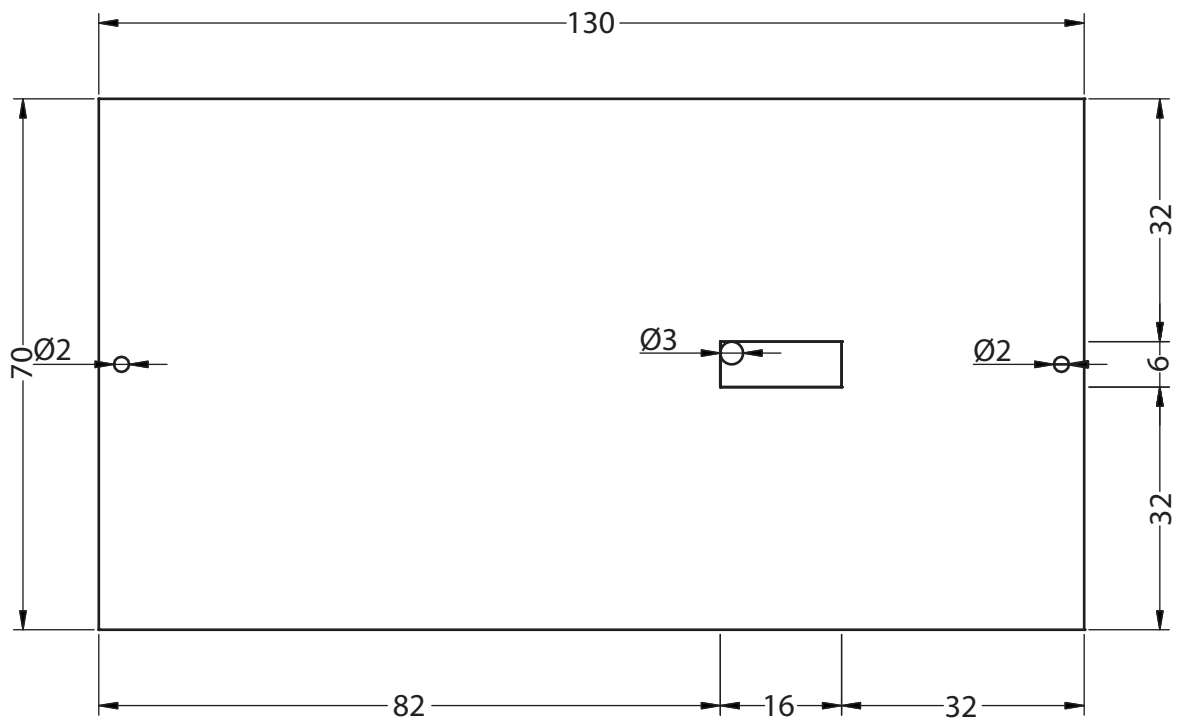
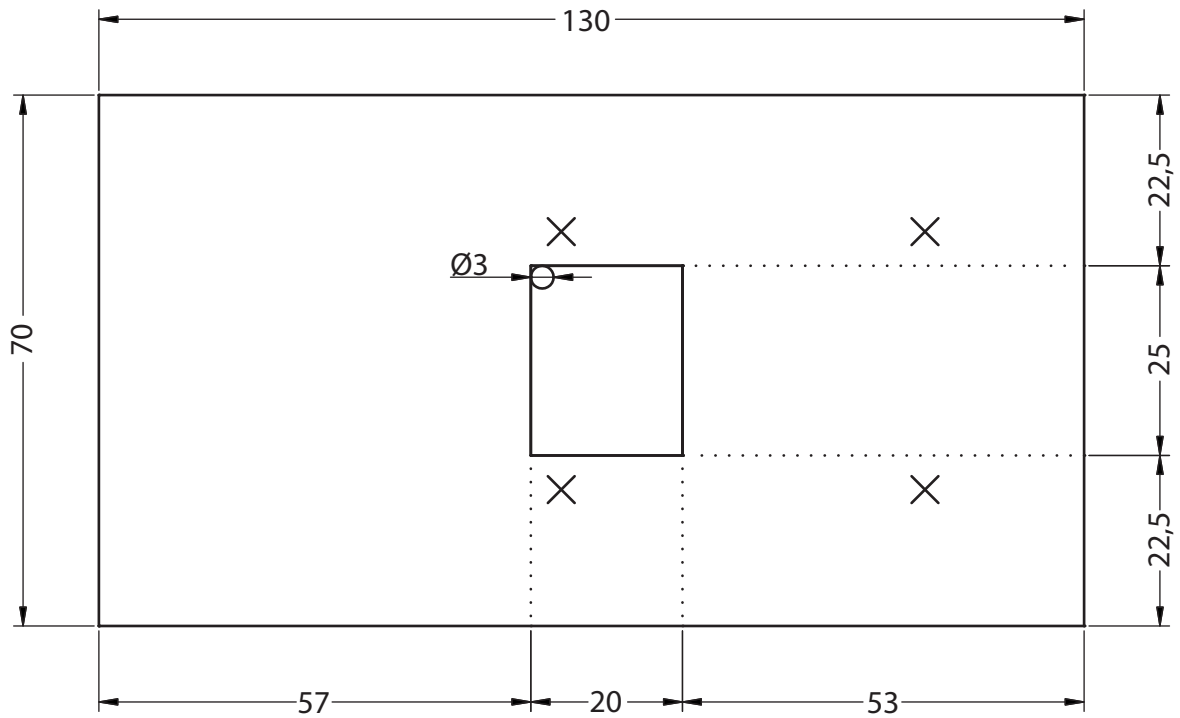
Tot slot kun je je Robodog **verfraaien** met **verf en versieringen!**

Maar let op: als je de **bewegende delen te dik verft**, kunnen de **poten vast komen te zitten!**

**Veel plezier en succes!**

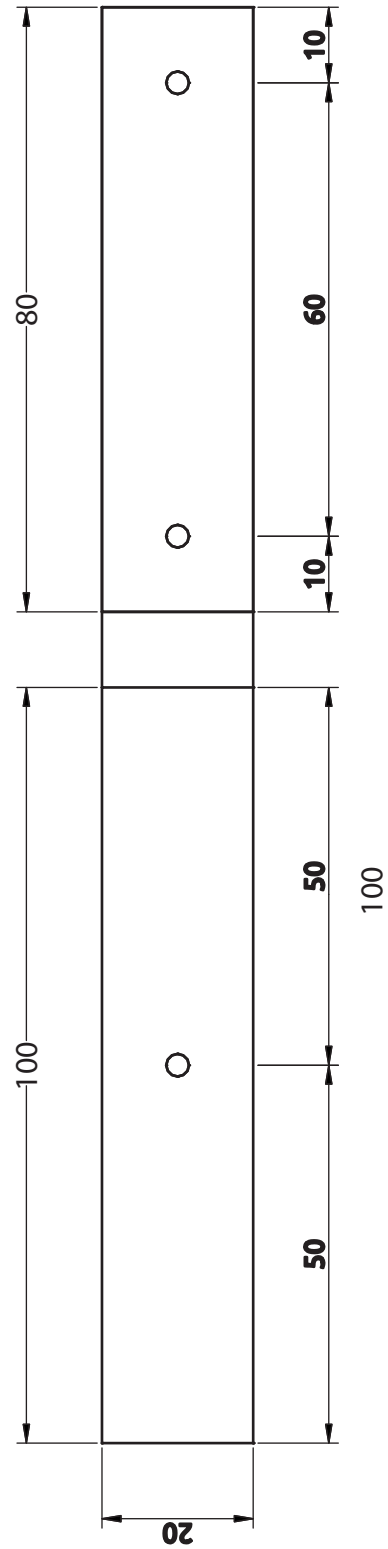
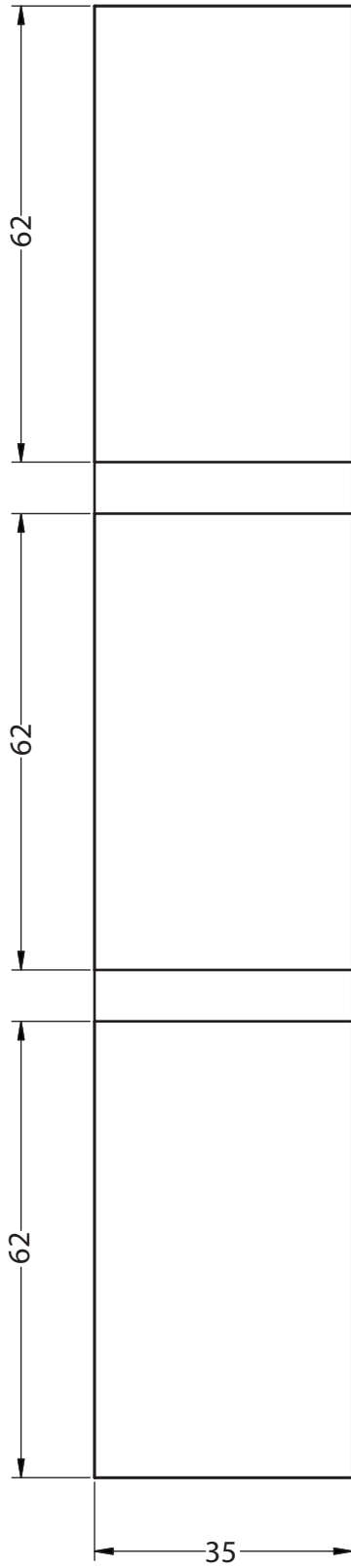
OK✓

# Sjablonen 1



# Sjablonen

2



# Sjablonen 3

