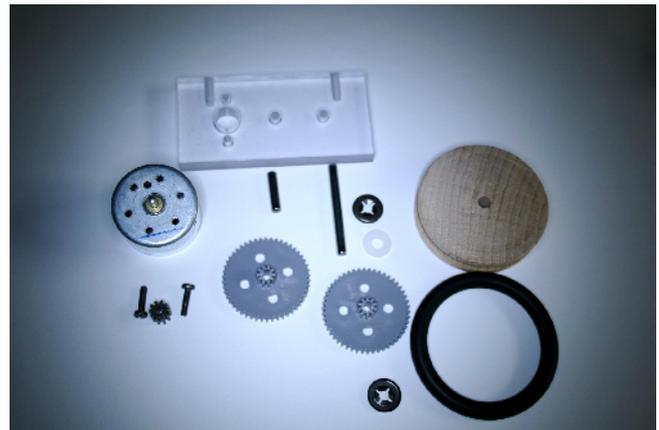


# Bauanleitung für Roboter-Antrieb

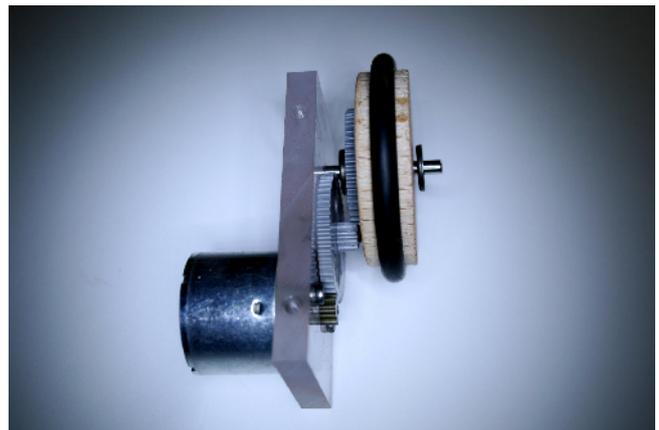
1. Bei beiden Holzrädern muss das vorhandene Loch mit einem 7 mm Bohrer aufgebohrt werden.
2. Ein Zahnrad kleben wir nun mit Patex-Kleber auf das Holzrad, so dass das mittlere kleine Zahnrad in die Bohrung hineinragt.
3. Schließlich ziehen wir noch den Gummiring auf das Holzrad.



Mit den zwei kleineren Schrauben wird nun der Motor befestigt. Zuerst die Schrauben nur leicht einschrauben, dann Motor ausrichten und Schrauben festziehen. Auf die Motorachse schieben wir das kleine Zahnrad.

4. In das darauf folgende Loch schlagen wir mit einem kleinen Hammer die kurze Welle ein. Keine Angst die Kunststoffplatte hält einiges aus! Auf diese Welle gehört das noch übrig gebliebene Zahnrad. Das kleine Zahnrad in der Mitte zeigt dabei nach vorne.
5. In das letzte Loch gehört nun die längere Welle.

6. Auf diese Welle schieben wir zuerst einen Klemmring, so dass der Rand nach vorne zeigt. Darauf folgt eine weiße Kunststoffscheibe. Jetzt setzen wir das vorbereitete Holzrad auf die Achse, gefolgt von einem weiteren weißen Kunststoffring.



7. Gesichert wird das Ganze wieder mit einem Klemmring.
8. Nun noch alle Zahnräder etwas ausrichten und mit einem Fett (Vaseline) versehen.
9. Die zweite Antriebseinheit wird nun seitenverkehrt nach dem gleichen Schema aufgebaut.

Nun viel Spaß mit dem selbstgebauten Roboter.

