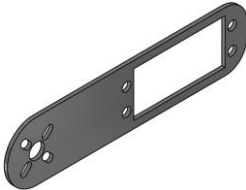



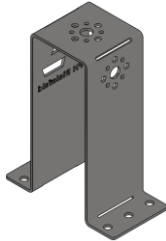

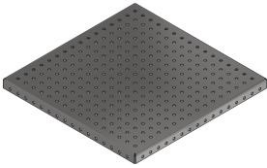
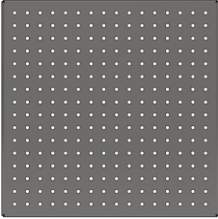
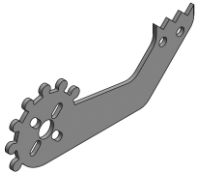

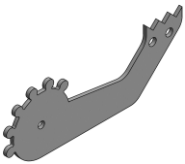

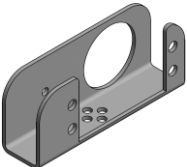



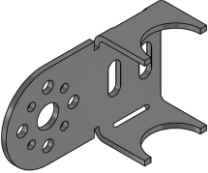
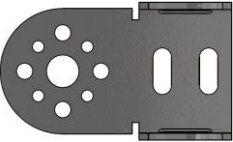

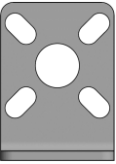
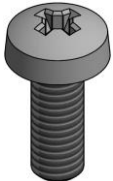




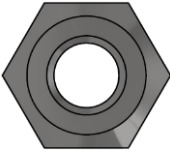





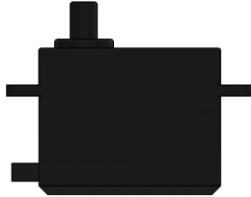
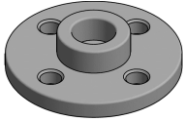
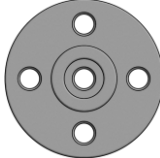
# Montageanleitung Modulares Experimentierpaket

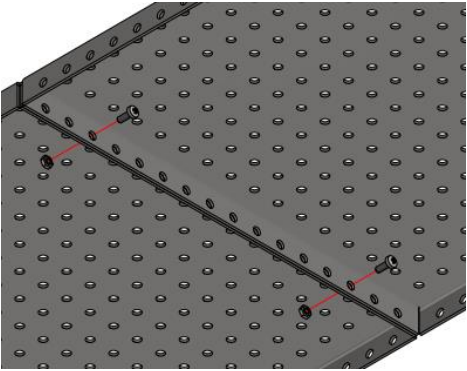
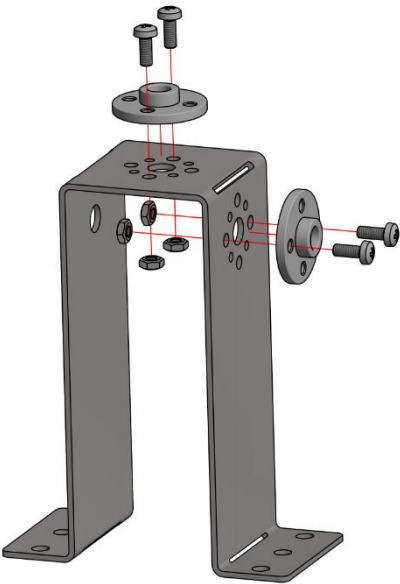
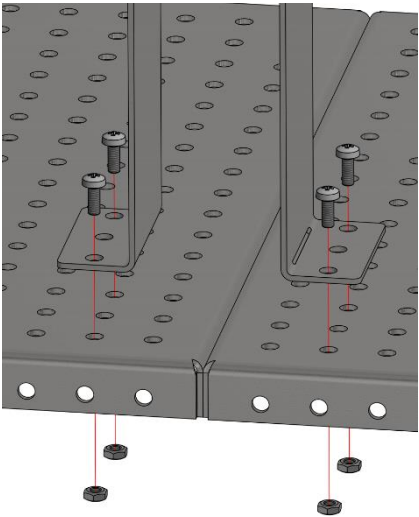
Stückliste Seite 2-4

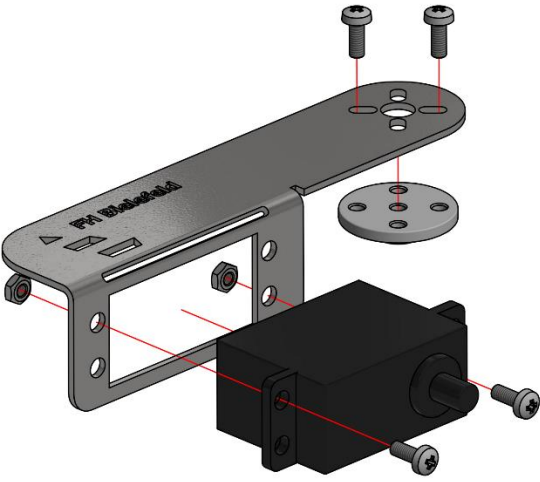
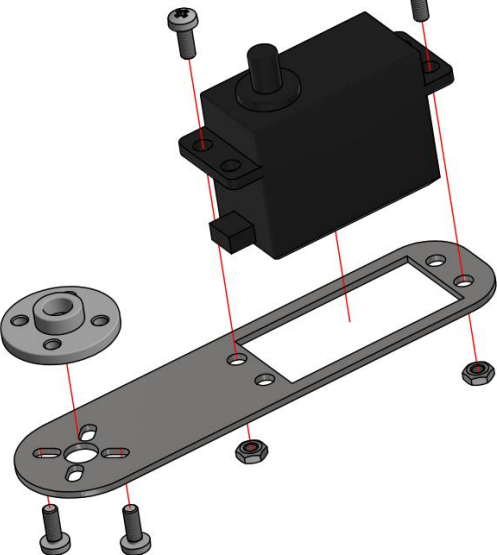
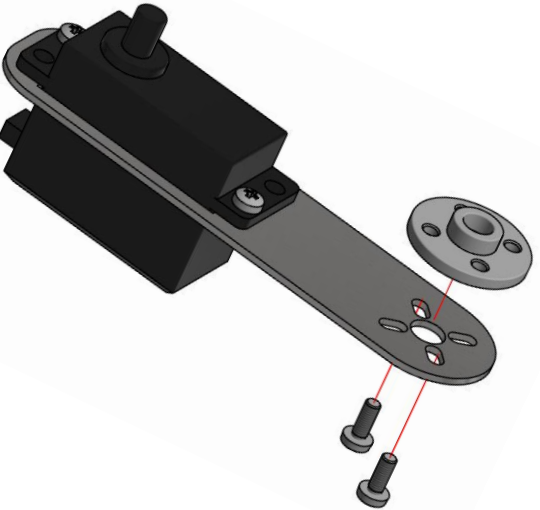
Anleitung Seite 5-10

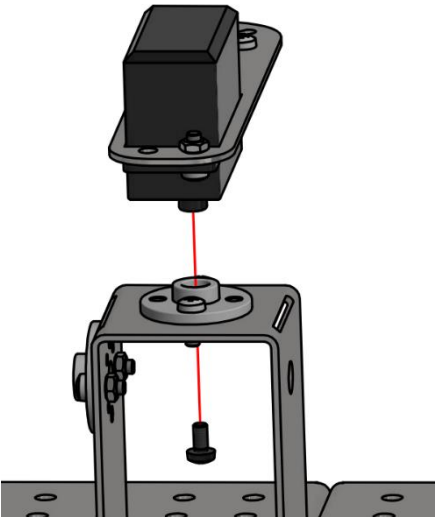
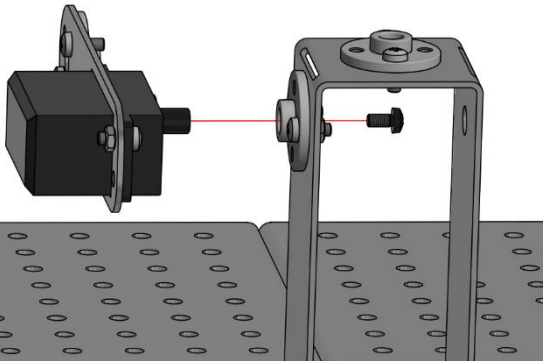
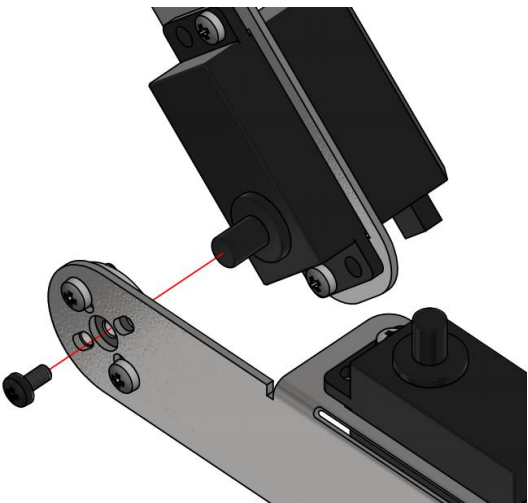
3D-Ansicht	2D-Ansicht	Bezeichnung	Anzahl
<b>Blechteile</b>			
		Arm 1	5
		Arm 2	3
		Grundträger	1
		Grundplatte	2
		Greifarm A	1
		Greifarm B	1
		Greifergrundplatte	1

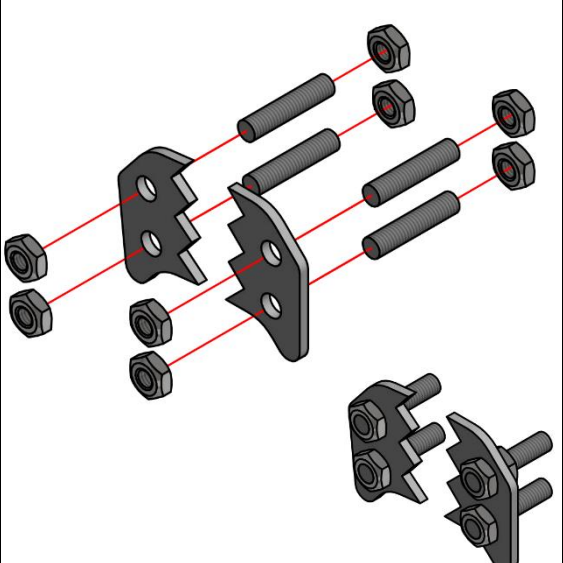
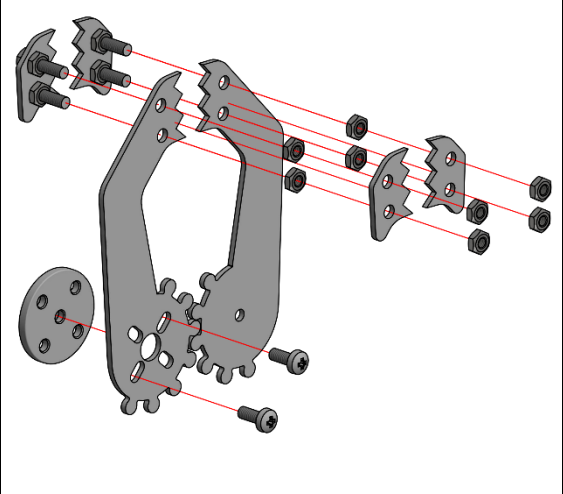
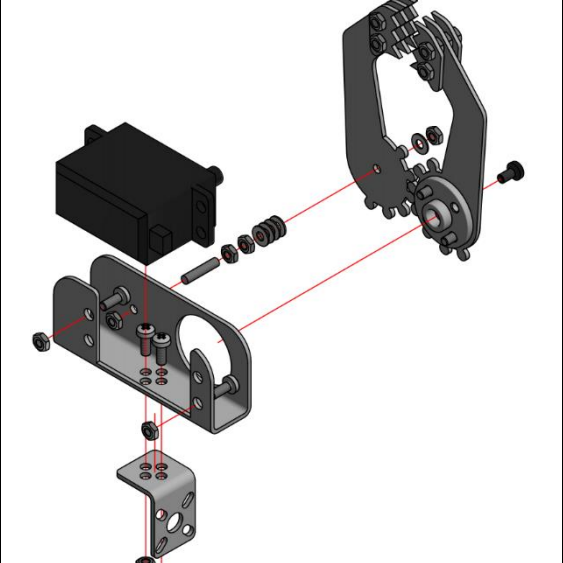
3D-Ansicht	2D-Ansicht	Bezeichnung	Anzahl
		Greiferverbreiterung	4
		Stifthalterung	1
		Verbindungswinkel	1
<b>Verbindungselemente</b>			
		DIN 7985 (H) - M3x8-H	60
		DIN 7985 (h) - M3x6-H	5
		DIN 934 - M3x0,5	60
		DIN 125 - A 3,2	10

3D-Ansicht	2D-Ansicht	Bezeichnung	Anzahl
		Gewindestange M3x14	5
<b>Elektronik</b>			
		Steuerungskasten	1
		Netzteil	1
<b>Sonstiges</b>			
		Servomotor (K-Power DM 1500)	5
		Servoscheibe	6
		Geflechtschlauch mit Klettverschluss	1 m
		Klettband	
		Schraubendreher PH1	1
		Schraubenschlüssel 5,5	1

1.		<p>Die beiden Grundplatten werden durch zwei Schrauben und zwei Muttern verbunden.</p>
2.		<p>Der Grundträger wird mit zwei Servoscheiben und jeweils zwei Schrauben und zwei Muttern ausgestattet um zwei Möglichkeiten zum Aufbau des Roboters zu haben.</p>
3.		<p>Der Grundträger wird mit vier Schrauben und vier Muttern auf eine Seite der Grundplatten montiert.</p>

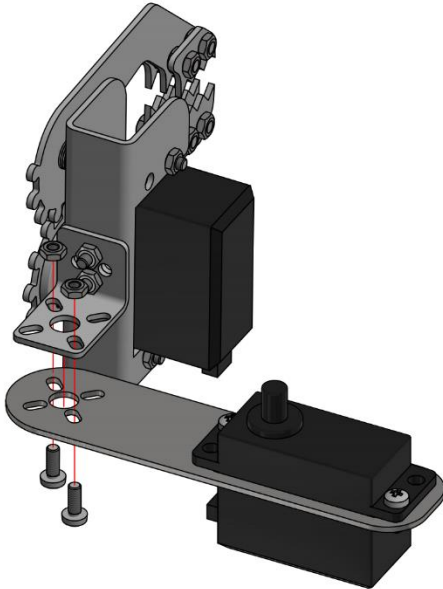
4.		<p>Der erste Arm wird mit einer Servoscheibe mit zwei Schrauben ausgestattet und ein Servomotor wird mit zwei Schrauben mit zwei Muttern befestigt.</p>
5.		<p>Der zweite Arm wird wie der erste Arm ausgestattet.</p>
6.		<p>Die Servoscheibe wird bei jedem Arm mit zwei Schrauben befestigt und kann durch Lösen der Schrauben wieder demontiert werden.</p>

7a.		<p>1. Variante: Anbringung oben</p> <p>Der Servomotor des ersten Arms wird auf die Servoscheibe gesteckt und mit einer Schraube von unten fixiert.</p>
7b.		<p>2. Variante: Anbringung seitlich</p> <p>Der Servomotor des ersten Arms wird auf die Servoscheibe gesteckt und mit einer Schraube von unten fixiert.</p>
8.		<p>Je nach Belieben können die Arme über die Servoscheiben miteinander verbunden werden und entweder ein Greifarm oder ein Stifthalter montiert werden.</p>

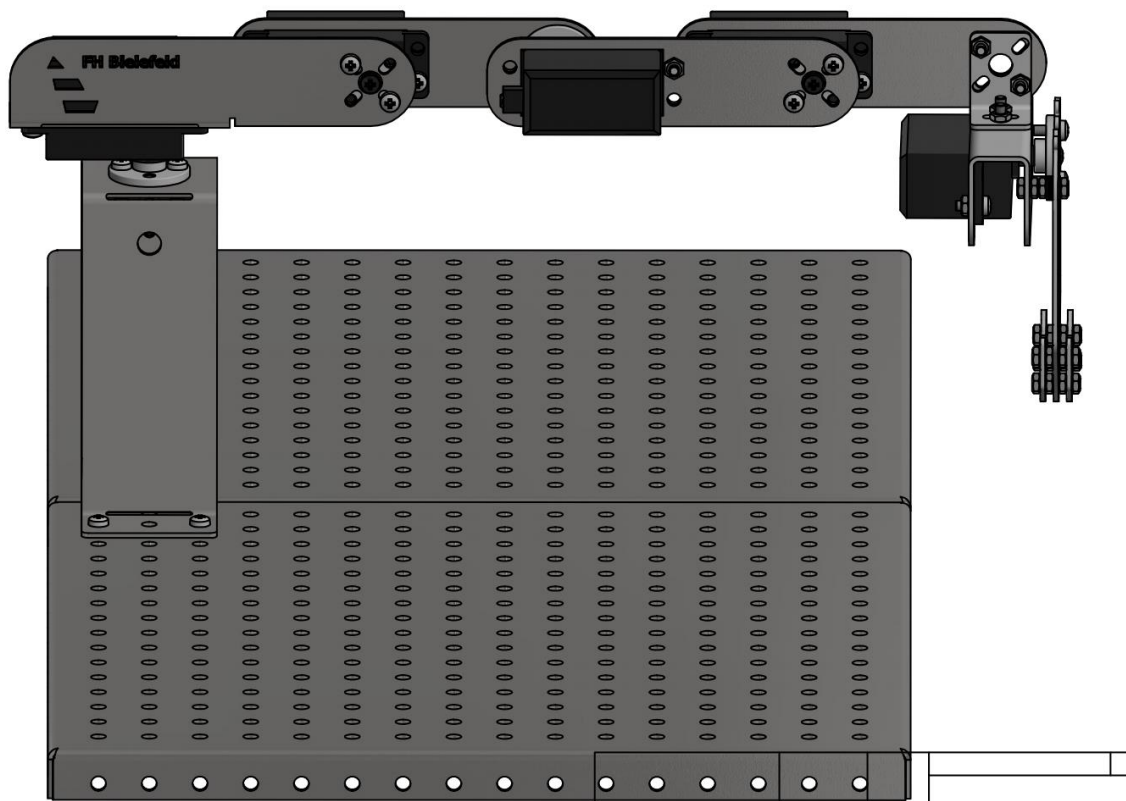
9a.		<p>Greifarm</p> <p>Zwei der vier Auflageflächen des Greifarms werden mit jeweils zwei Gewindestangen und zwei Muttern bestückt.</p>
10a.		<p>Der eine Greifarmteil wird mit einer Servoscheibe bestückt und die zwei Paar Auflageflächen werden am Greifarm mit den Gewindestangen und Muttern verbunden.</p>
11a.		<p>Der Servomotor wird auf die Greifergrundplatte und den Verbindungswinkel montiert und mit der am Greifarm befestigten Servoscheibe verbunden. Zudem wird der Greifarm mit der Greifergrundplatte mit einer Gewindestange verbunden.</p>

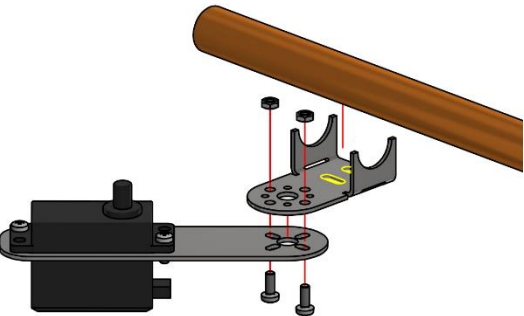


12a.



Über den Verbindungswinkel und zwei Schrauben wird der Greifarm mit dem letzten Arm verbunden.



10b.		<p>Stifthalter</p> <p>Der Stifthalter wird an dem Servomotor des letzten Arms befestigt.</p>
