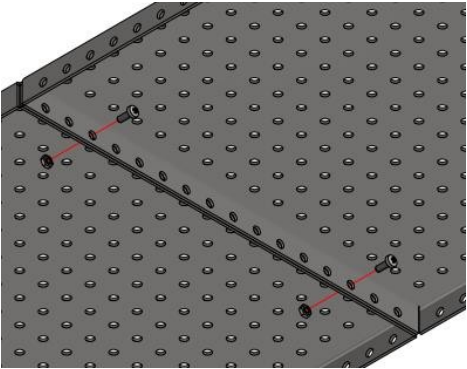
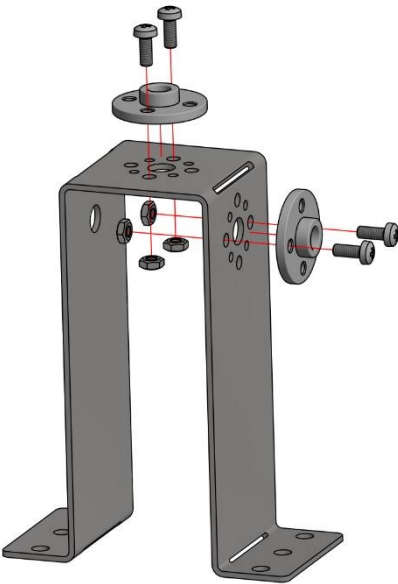
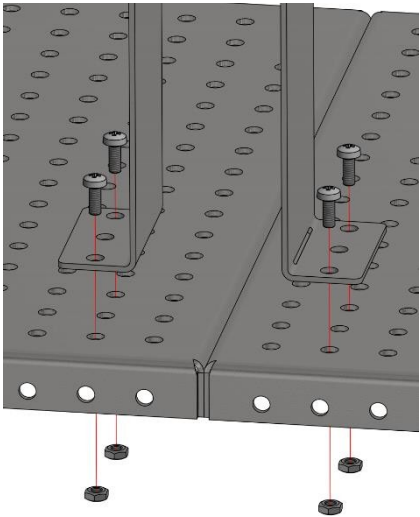


1.		<p>Die beiden Grundplatten werden durch zwei Schrauben und zwei Muttern verbunden.</p>
2.		<p>Der Grundträger wird mit zwei Servoscheiben und jeweils zwei Schrauben und zwei Muttern ausgestattet um zwei Möglichkeiten zum Aufbau des Roboters zu haben.</p>
3.		<p>Der Grundträger wird mit vier Schrauben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