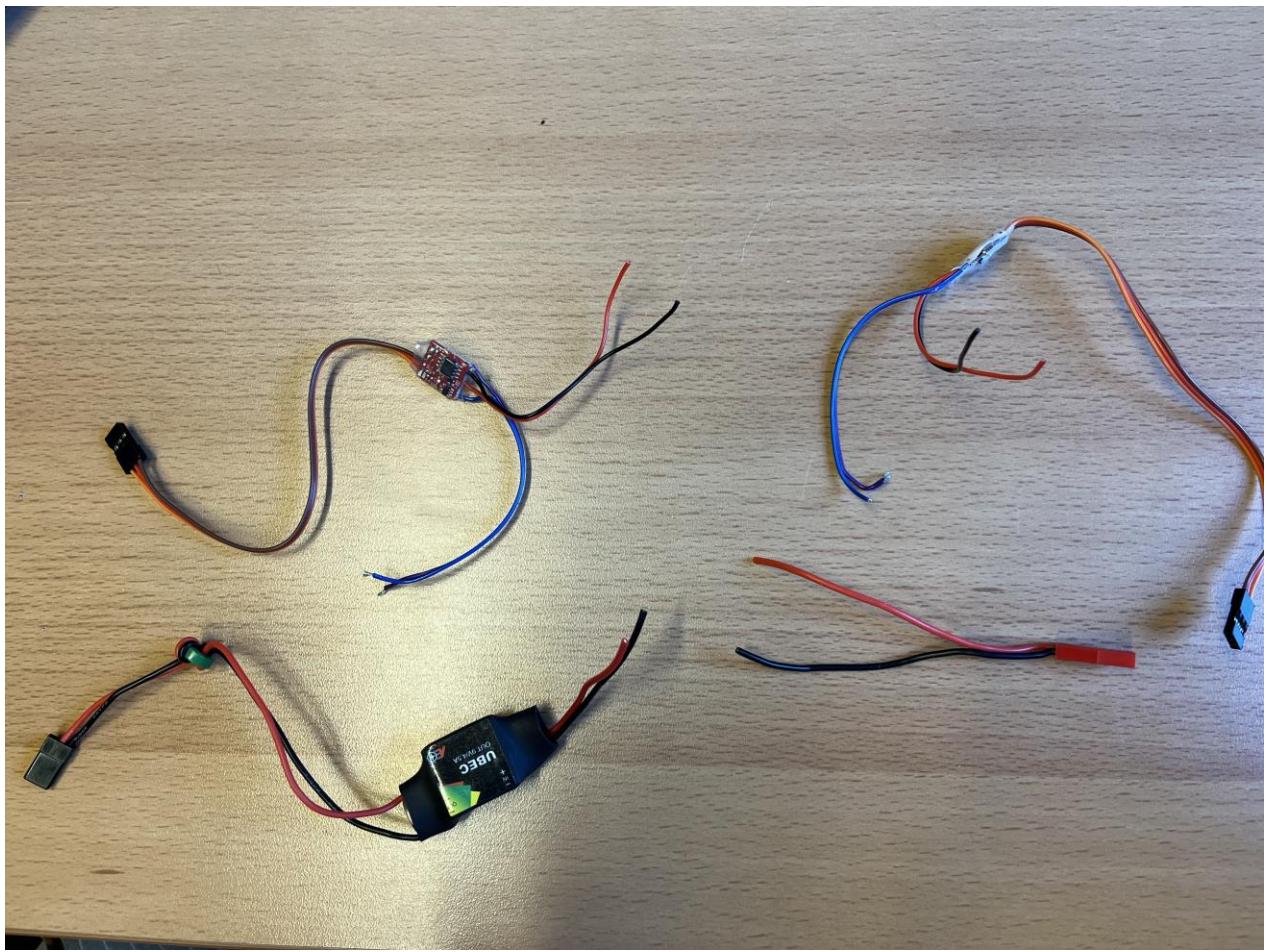
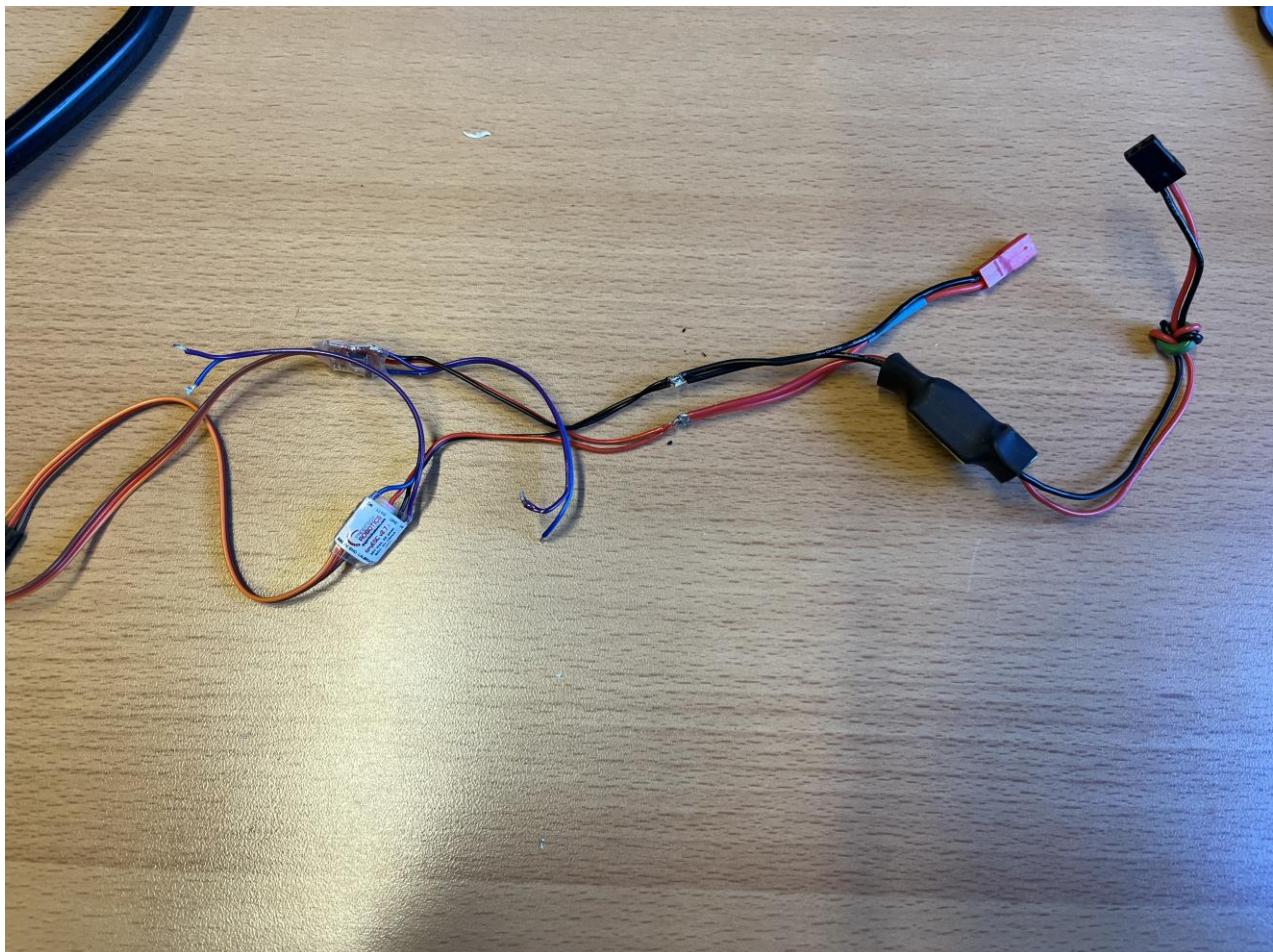


Instructies voor het bouwen van de Combat Robot



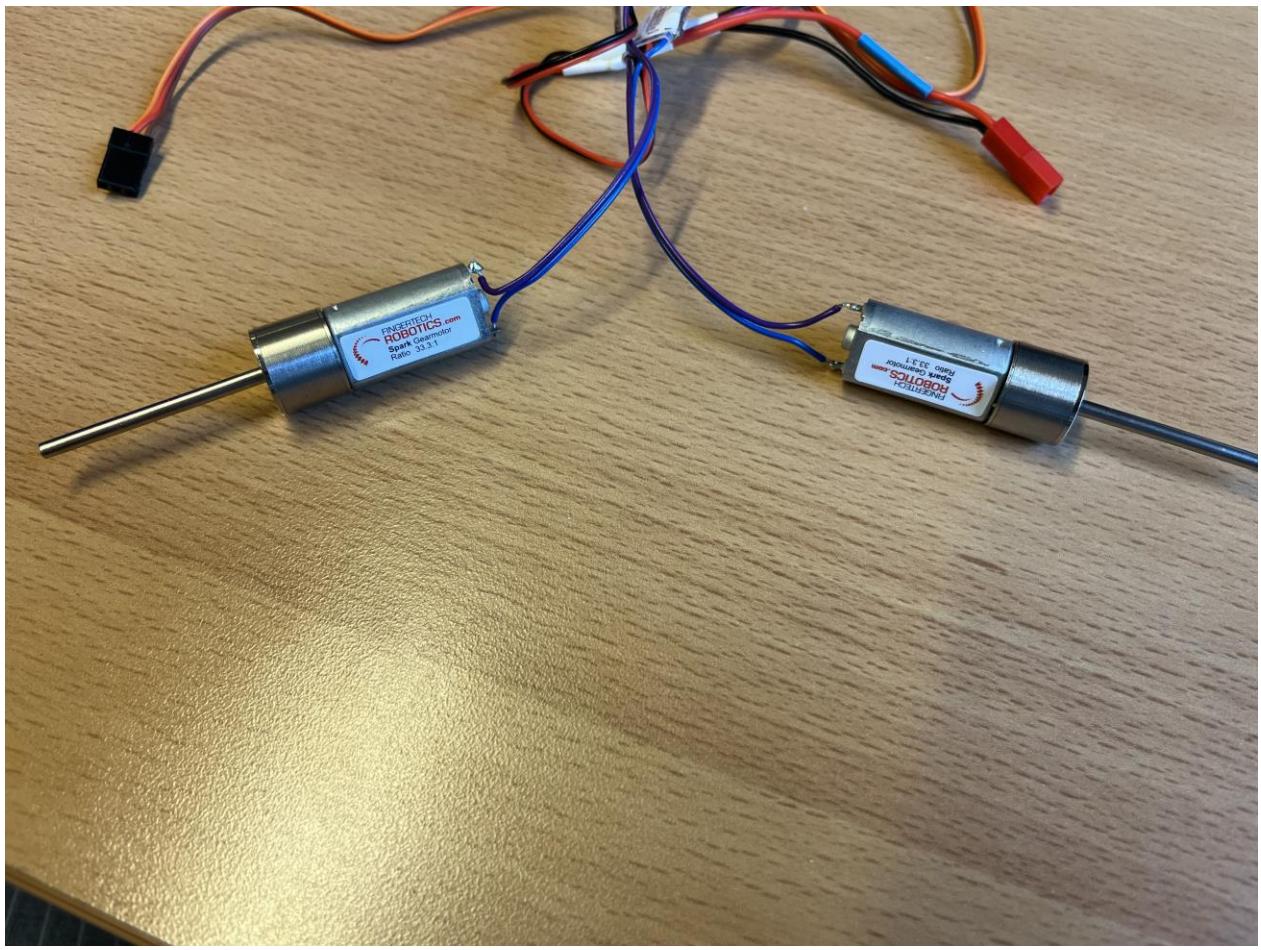
Als eerste gaan we de componenten die gesoldeerd moeten worden aan elkaar solderen. Welke componenten aan elkaar moeten gesoldeerd worden is gedocumenteerd in het bijgeleverde diagram. Let Op! Voordat je gaat solderen moet je krimp om de gewenste draadjes aanbrengen, want dit kan niet meer na het solderen!



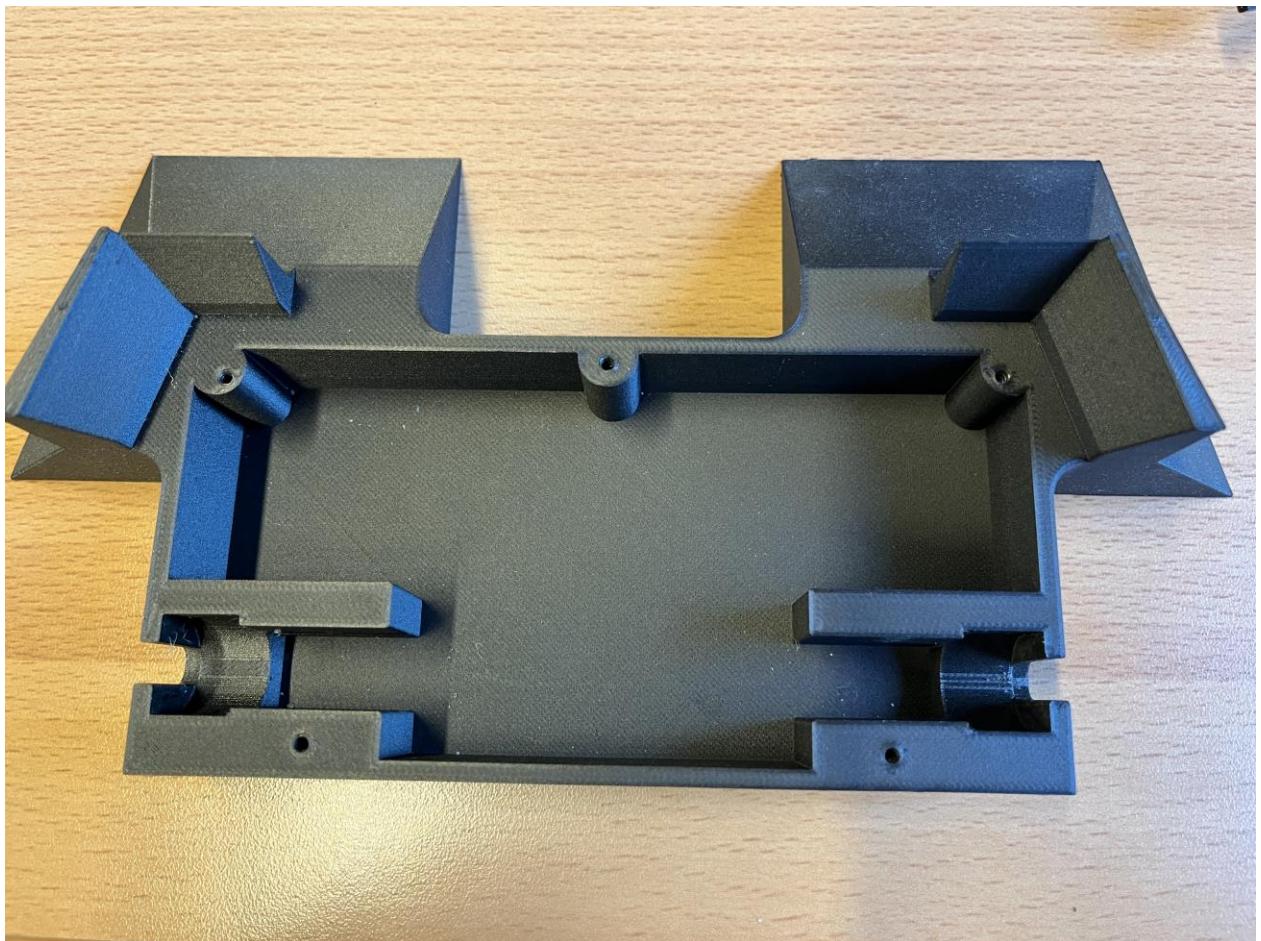
Als je alles goed hebt gesoldeerd moet het er uiteindelijk ongeveer zo uitzien. Vervolgens kan je dan de krimp verhitten op de gesoldeerde plekken. Zo voorkom je kortsluiting.



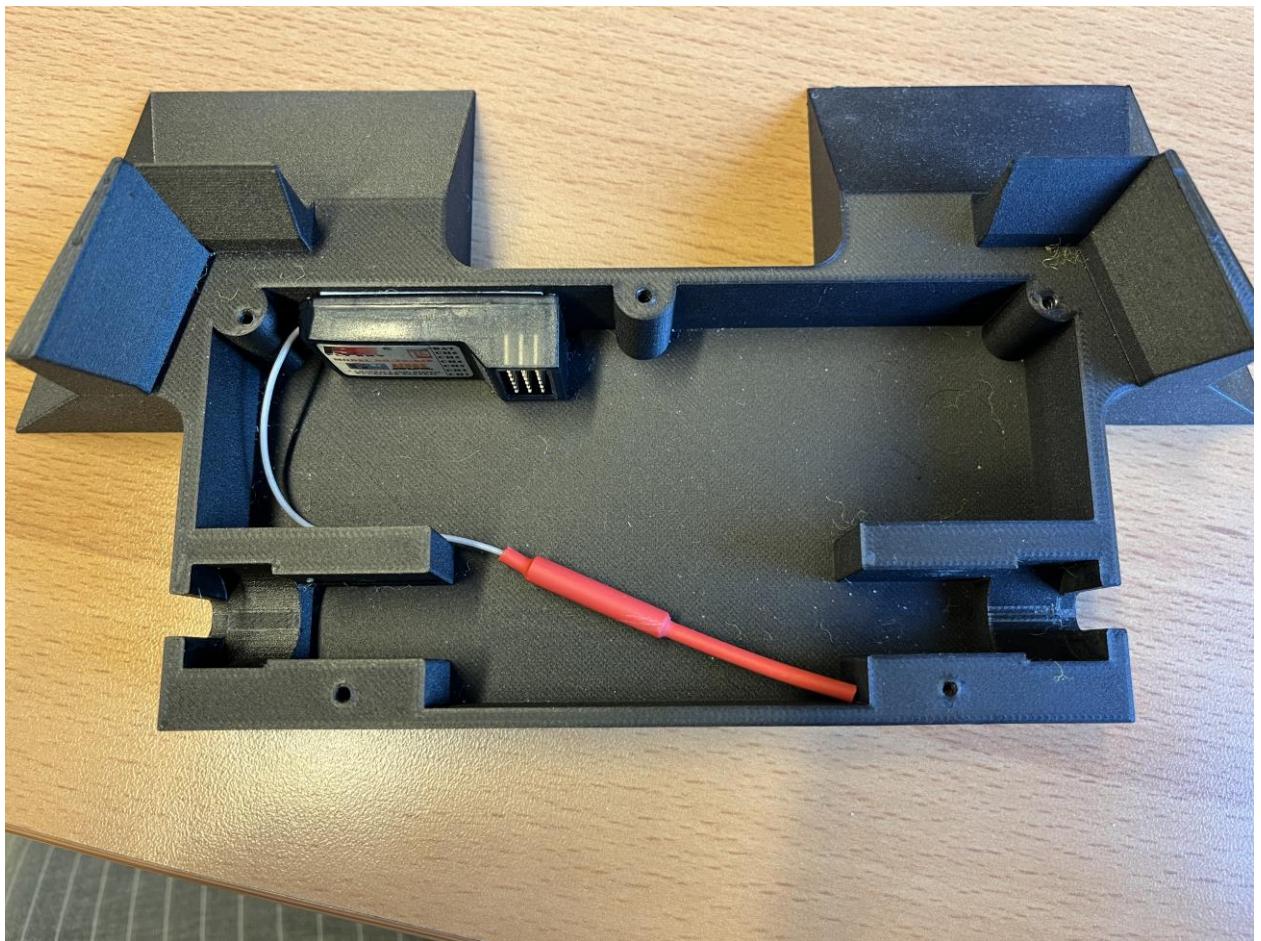
Nu gaan we de 2 motortjes solderen aan de TinyESC's.



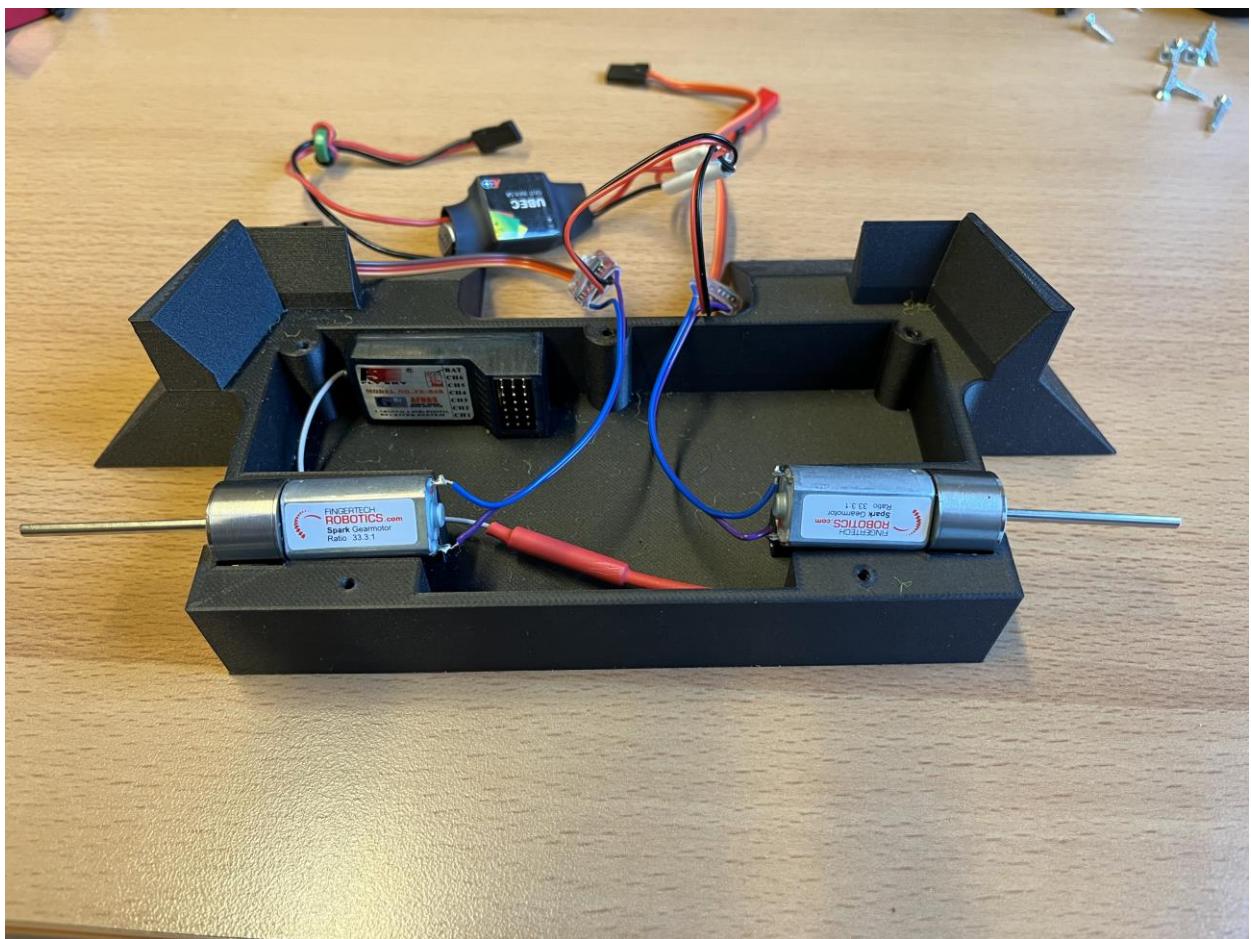
Hierboven kan je een plaatje zien van de gesoldeerde motortjes. Als de motortjes weg van elkaar kijken moeten de blauwe draadjes beneden en de paarse draadjes boven.



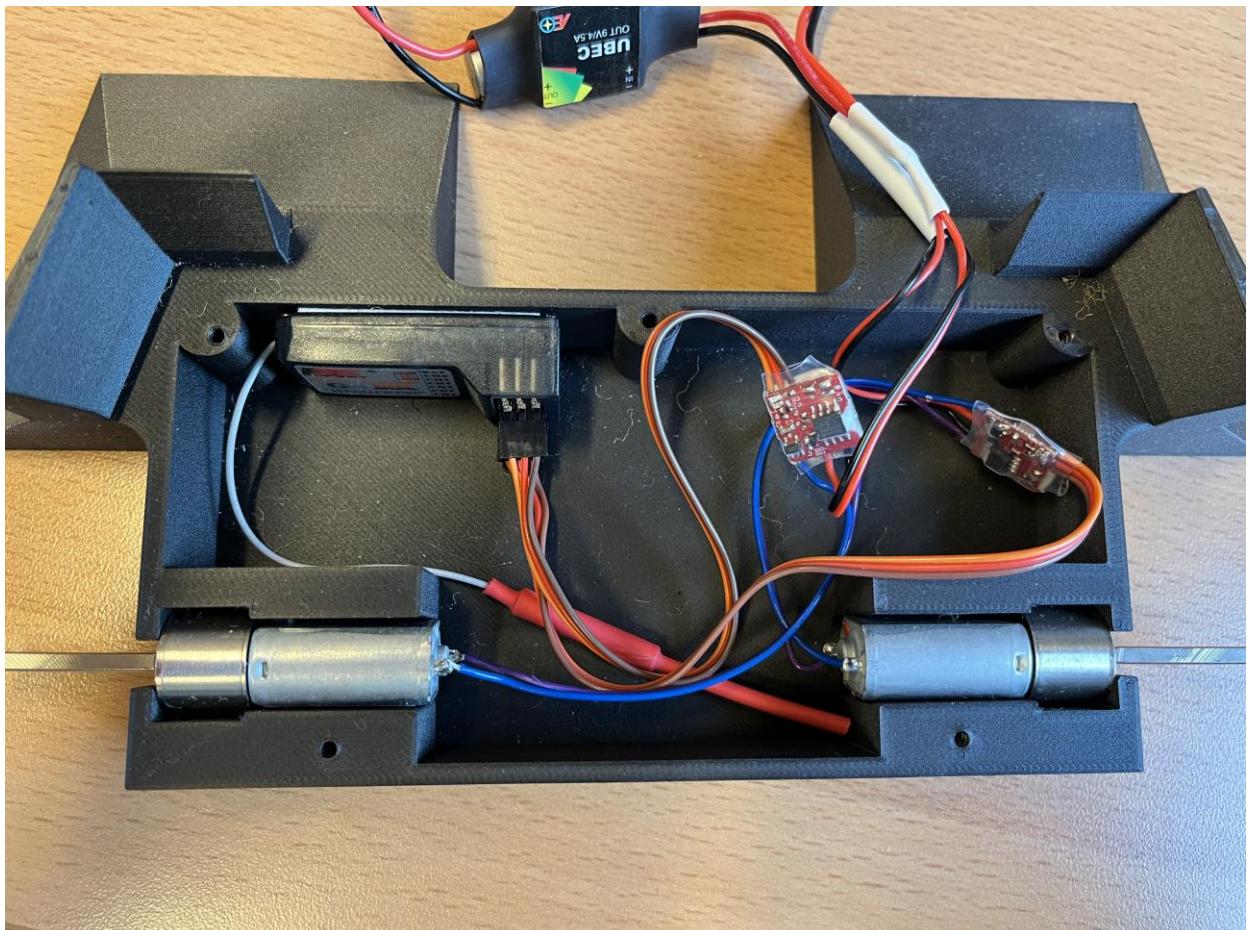
Nadat je klaar bent met het solderen moet je het Chassis Piece pakken.



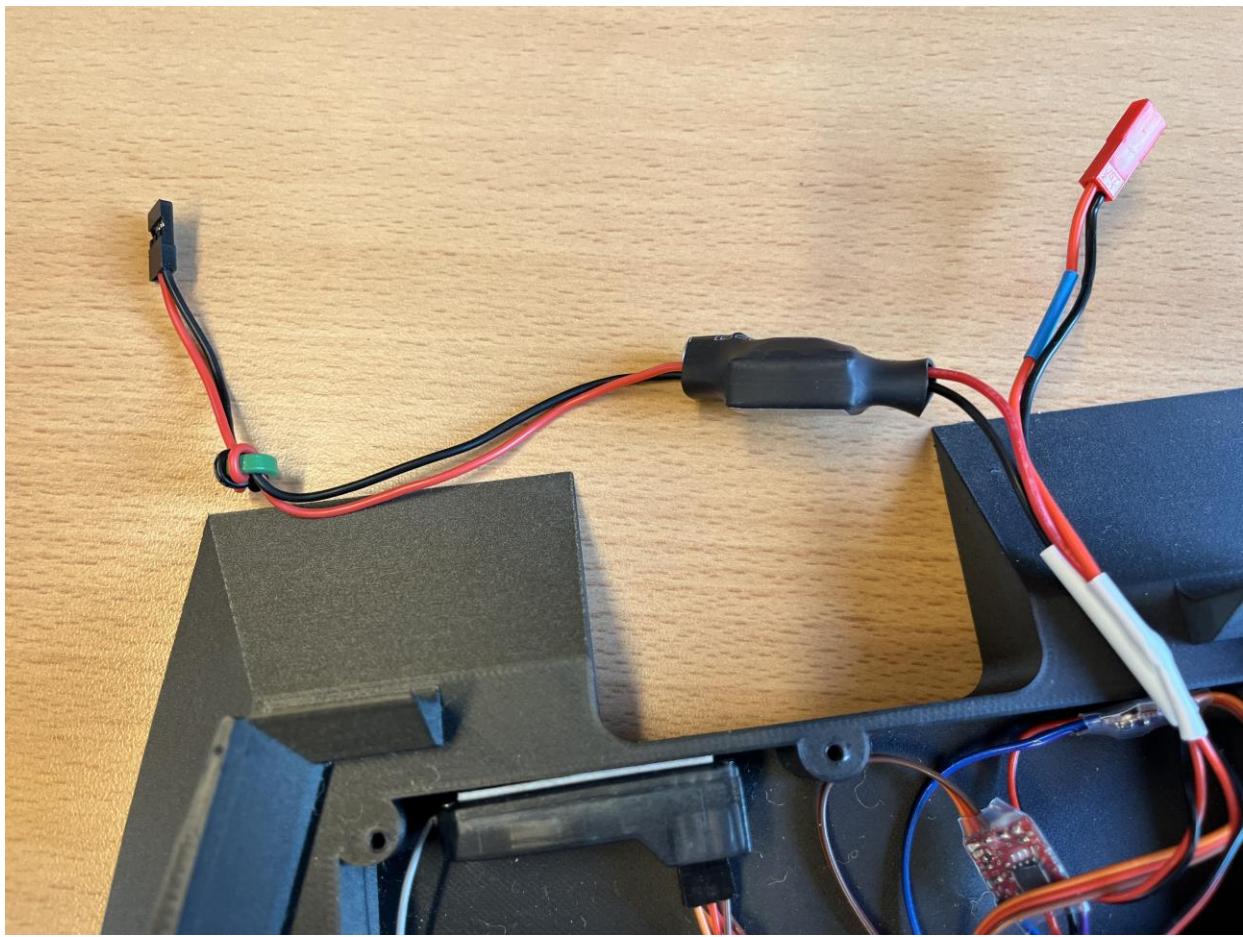
Eerst is het handig om de receiver op een bereikbare plaats te monteren, ik heb dit hier met tape gedaan. (dit is ook een goed moment om de receiver aan de controller te koppelen)



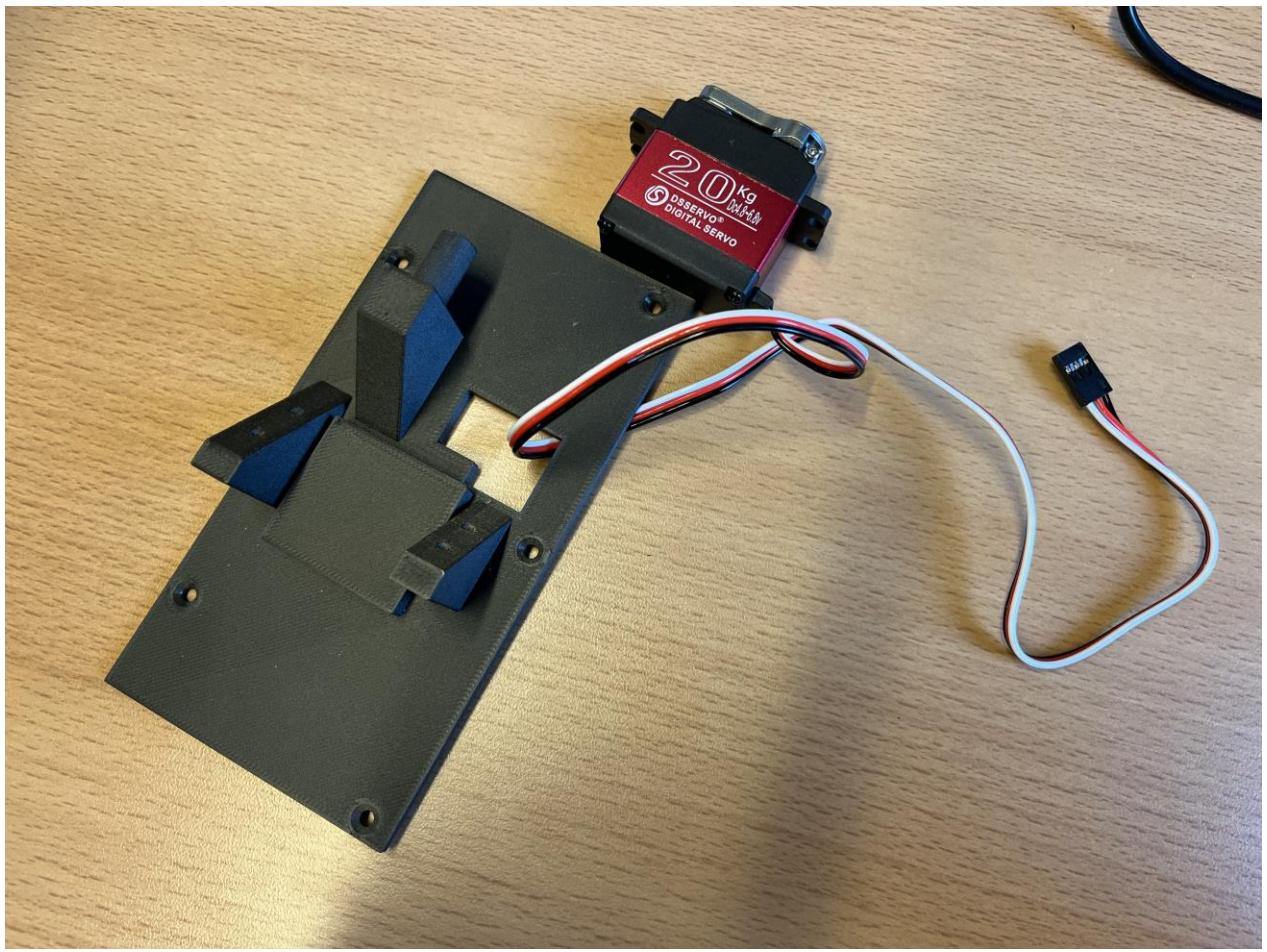
Vervolgens kan je motortjes in de hiervoor bestemde vakjes duwen.



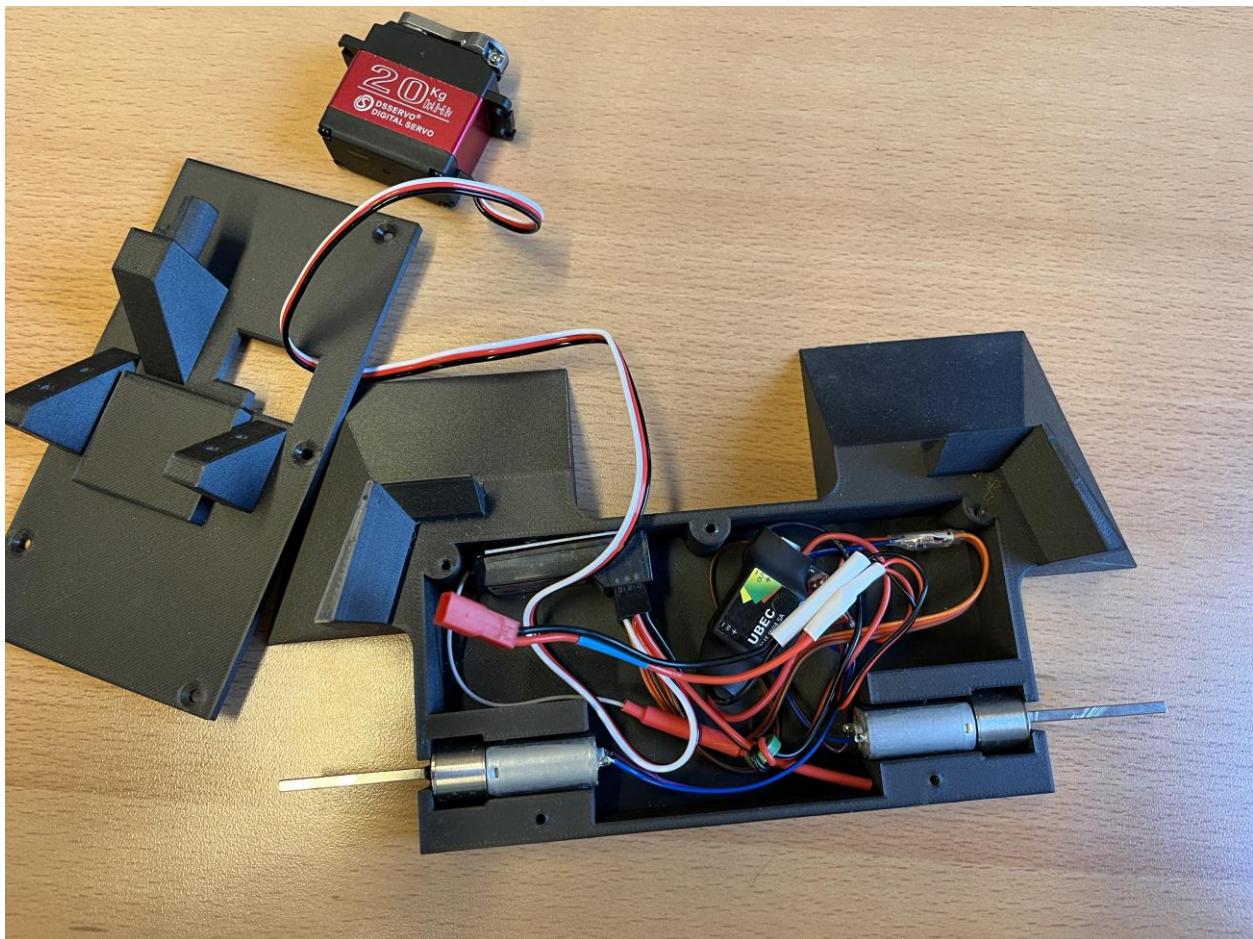
Nadat de motortjes geïnstalleerd zijn moeten ze verbonden worden aan de receiver, de rechter motor moet in port 1 en de linker motor moet in port 2 (anders worden de controles omgedraaid)



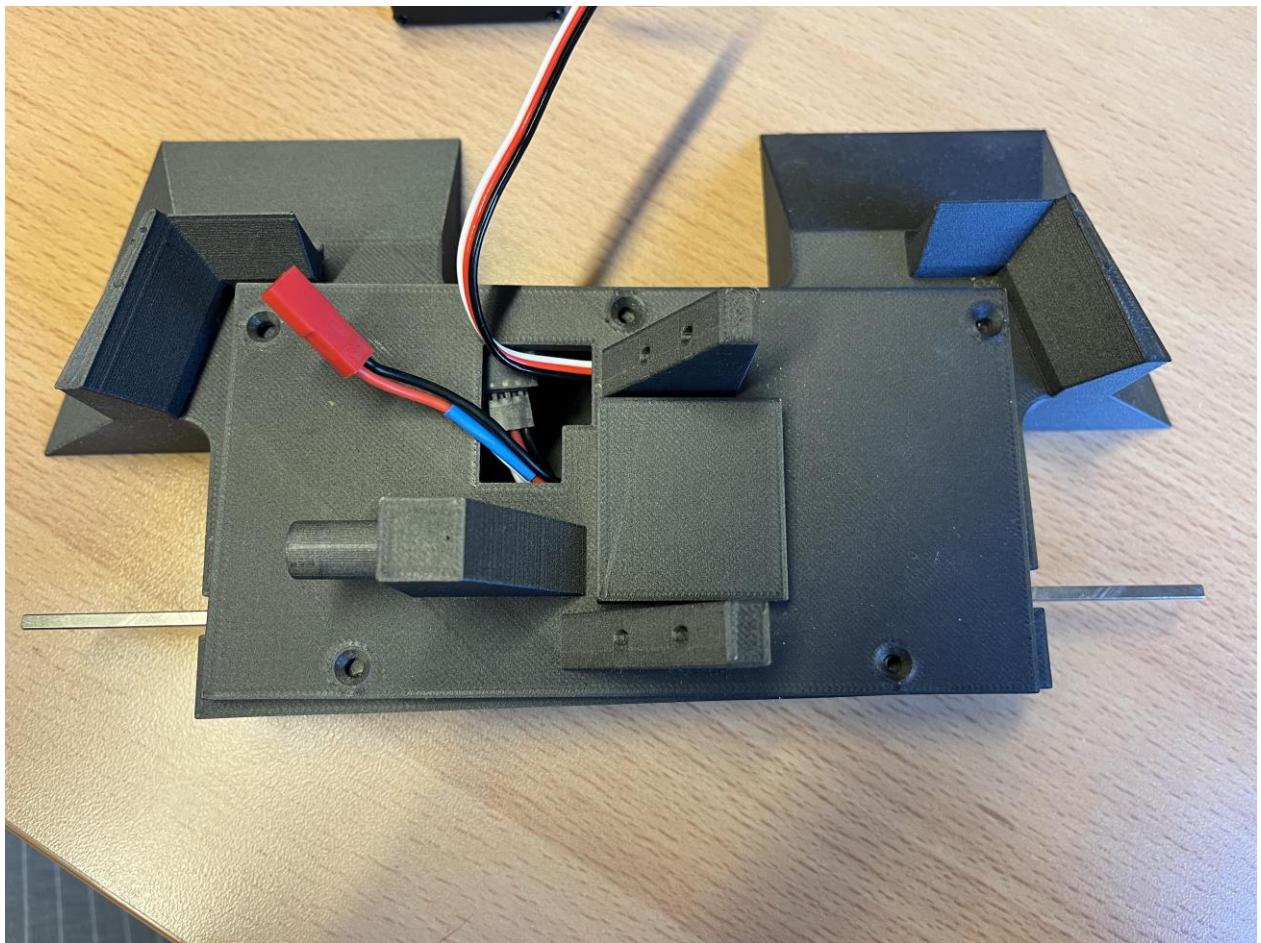
De linker kabel (zwart einde) moet in de BAT port van de receiver gestopt worden. Check voor de zekerheid of de polariteit niet omgedraaid is, anders ontstaat er kortsleuteling.



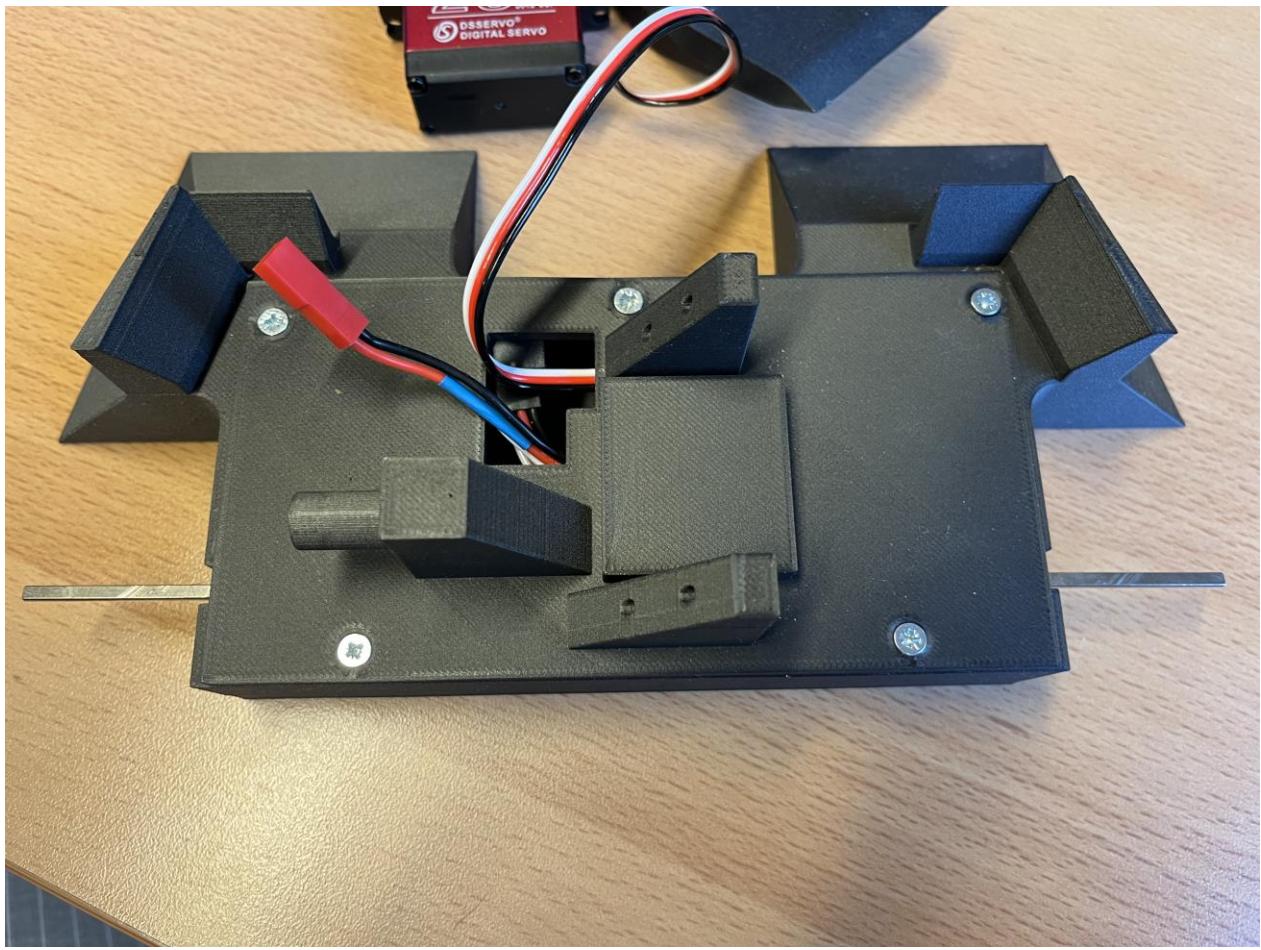
Nu kan je de Top Piece en de servo pakken.



Stop de kabel van de servo in port 6 van de receiver, zorg dat de kabel door het gat in de top piece is gestopt.



Plaats de Top Piece op het Chassis en lijd de kabel voor de batterij uit het gat.



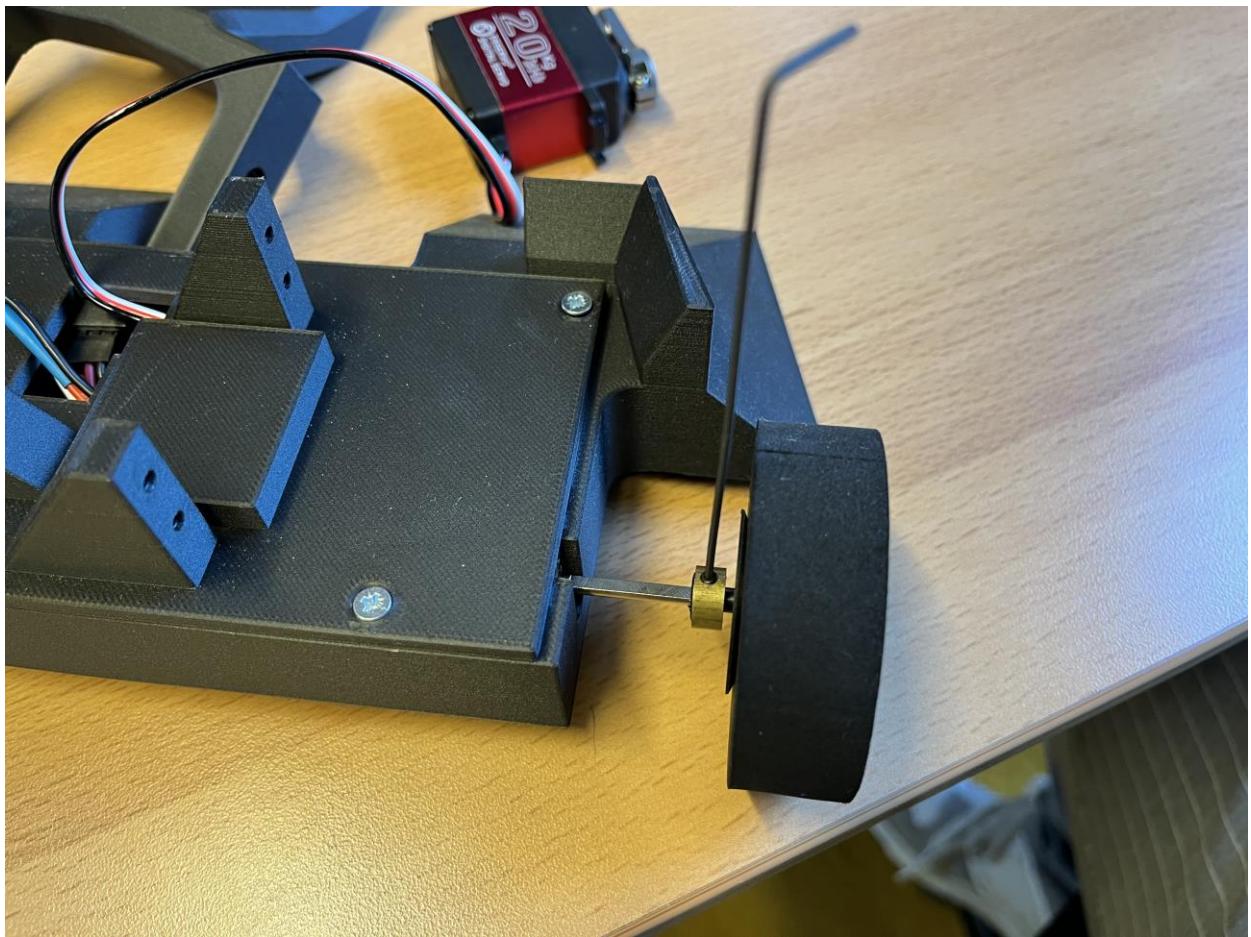
Nu kan je de schroeven erin draaien.



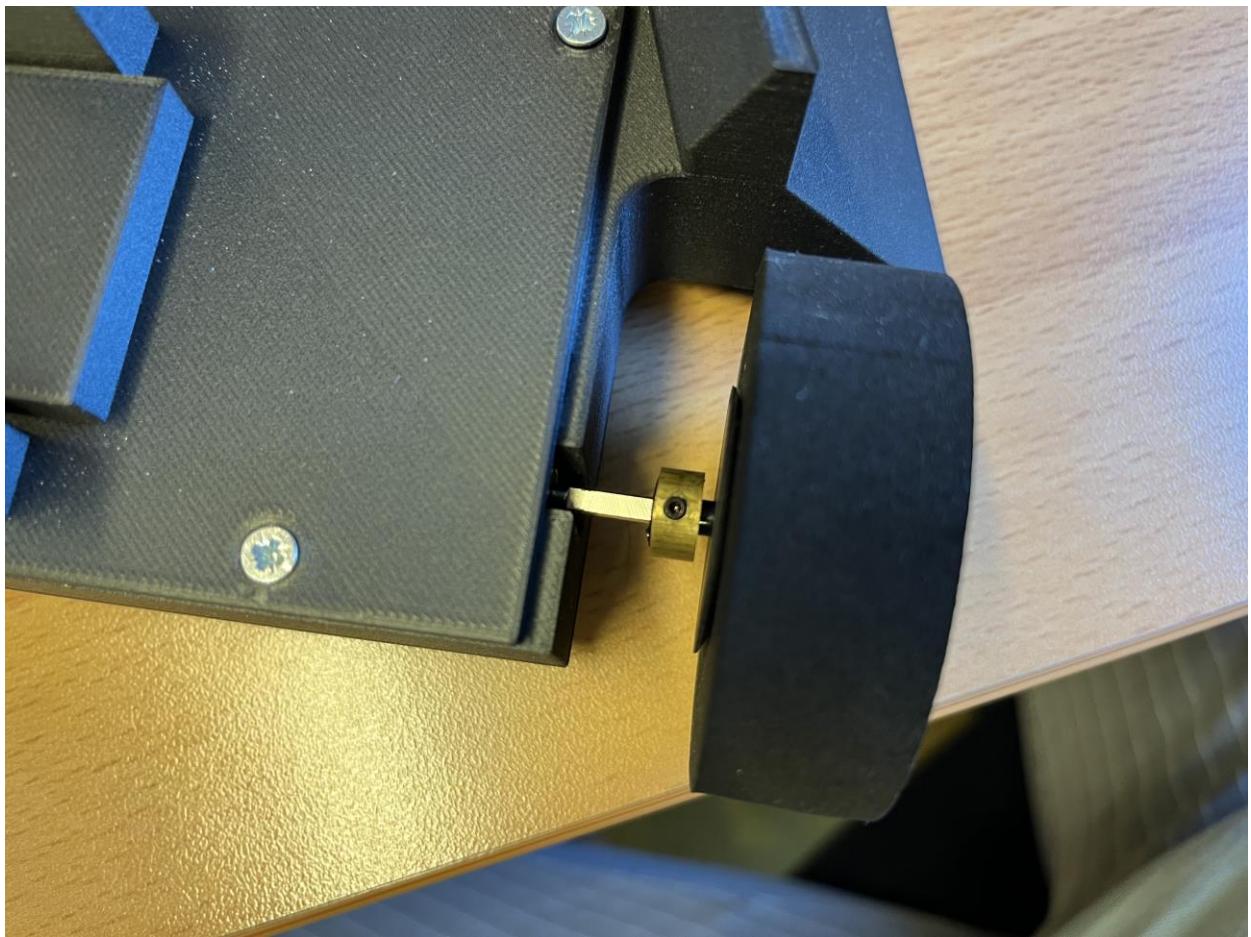
Nu kan je de wieltjes gaan monteren, eerst moet je de lesser en greater piece in het foam wieltje duwen.



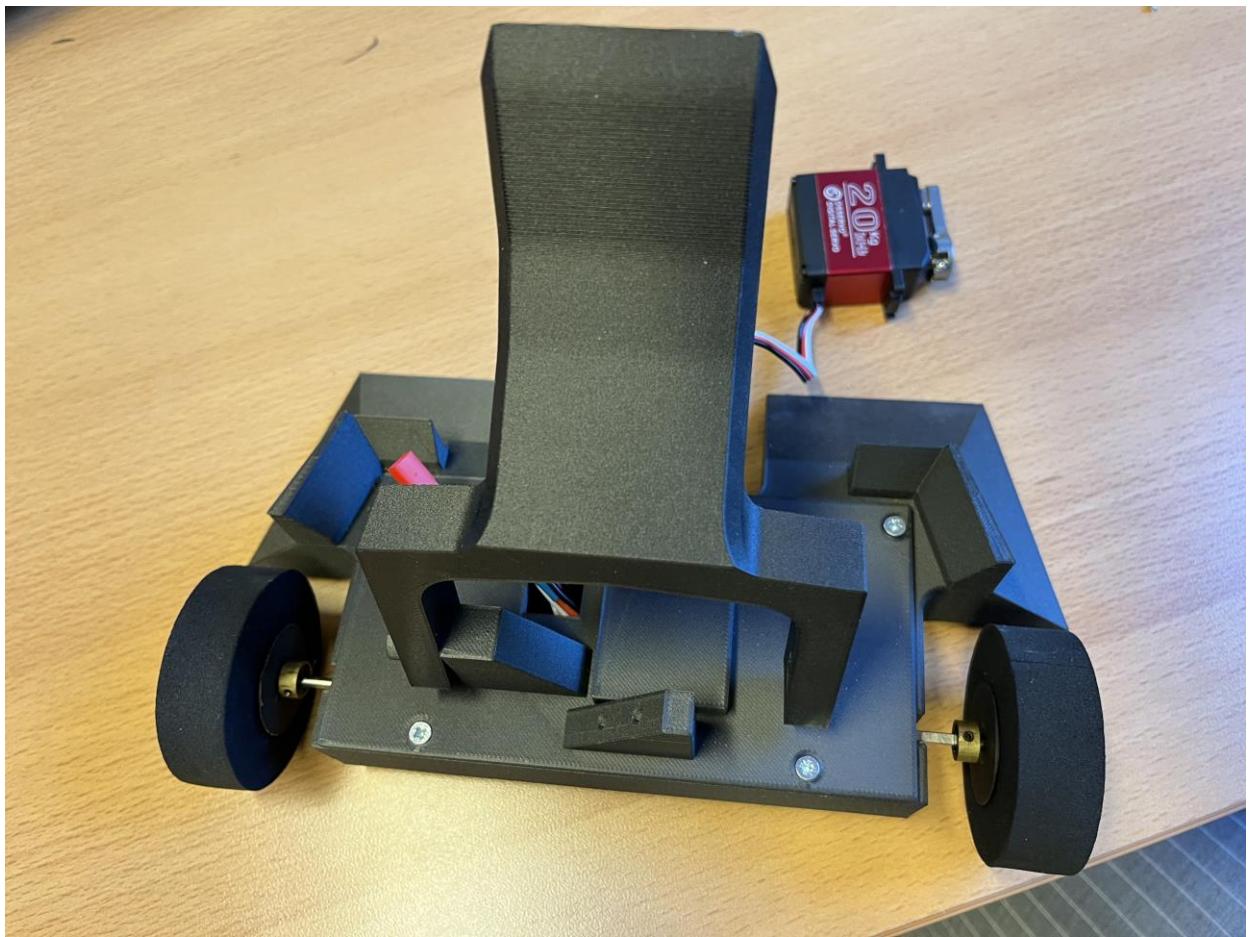
Vervolgens moet je een Lite Hub in het wieltje duwen.



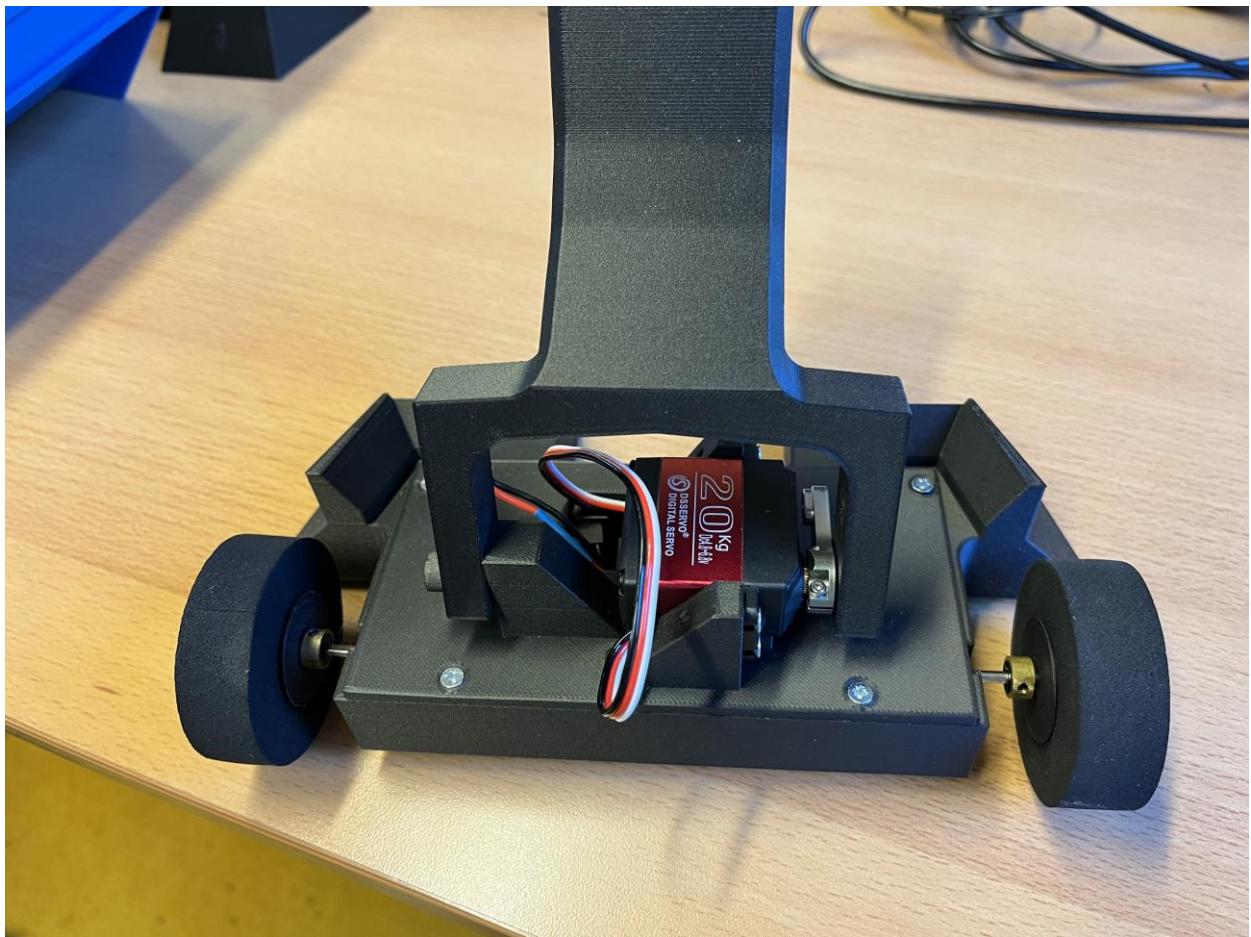
Nu moet het wieltje vastgedraaid worden op de as van de motor. Dit kan je doen met een 0,5mm inbussleutel. Kijk goed of je de lite hub vastdraait aan het platte gedeelte van de as, anders blijft hij niet strak genoeg zitten.



Zoveel ruimte moet er nog tussen de chassis en het wiel zitten.



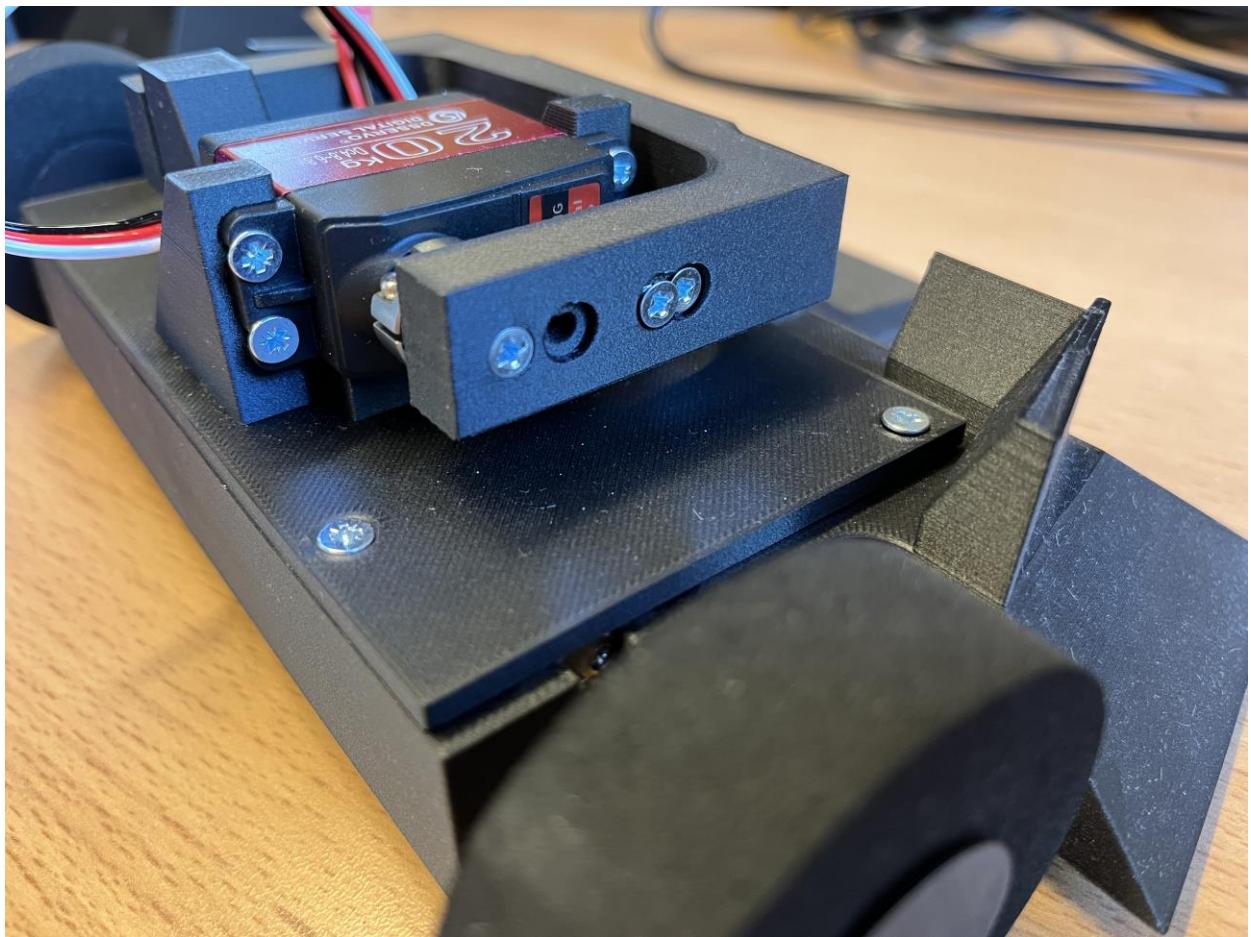
Nu kan je de spatula monteren. Wijs hem eerst omhoog zodat we de servo kunnen installeren.



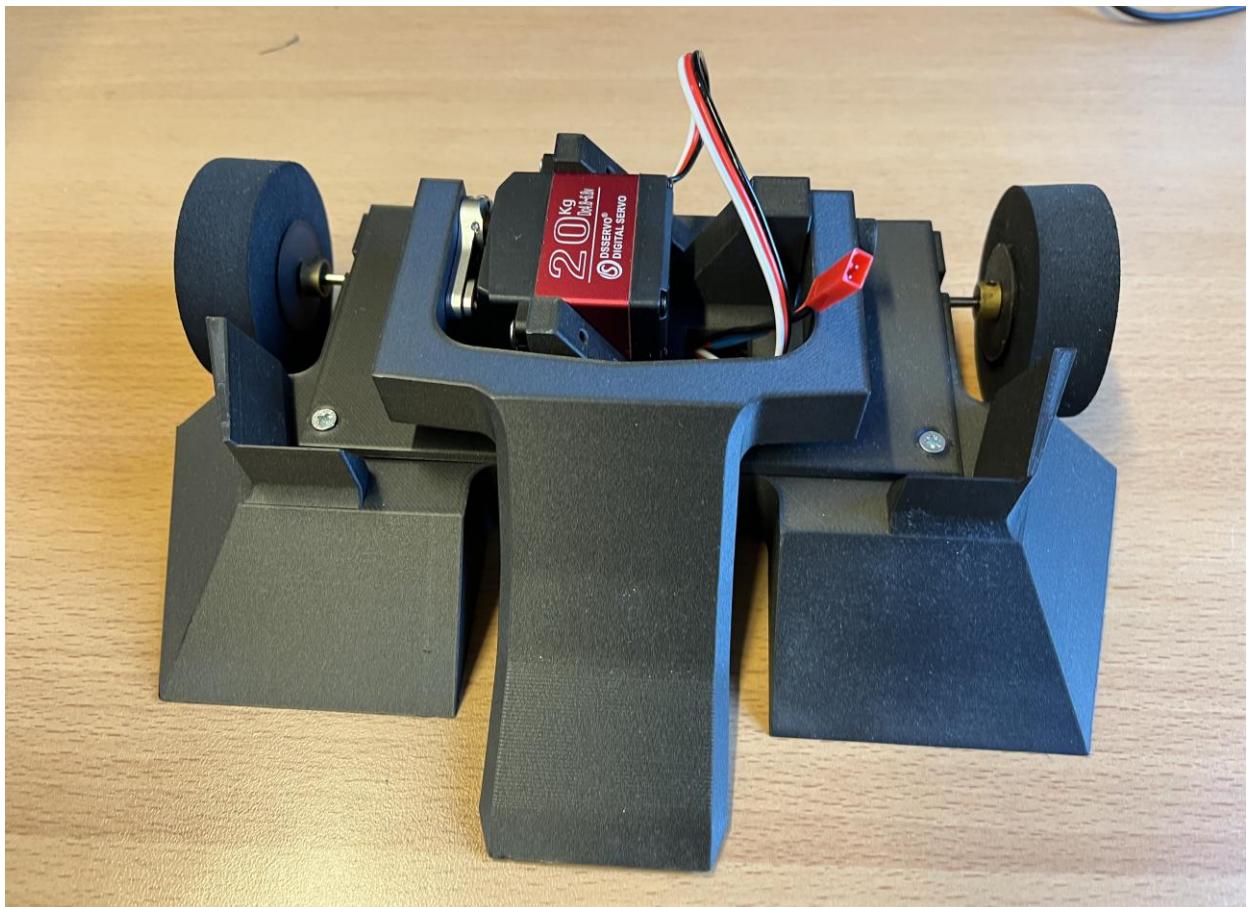
Plaats de servo op deze manier.



Draai nu de servo vast.



Nu kan je de spatula naar beneden duwen en kan je hem vastschroeven aan de servo.



Nu ziet de robot er als het goed is net zo uit als het plaatje hierboven. Nu is hij klaar voor gebruik.