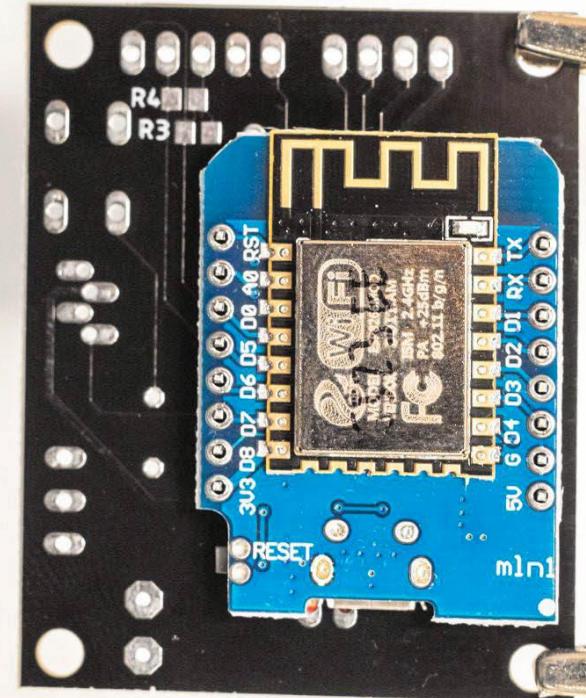
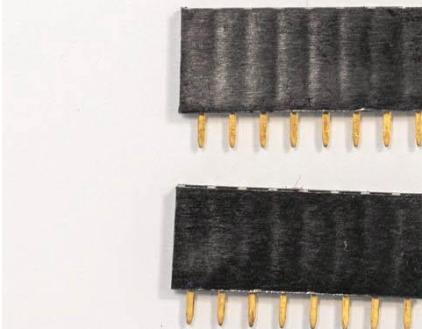
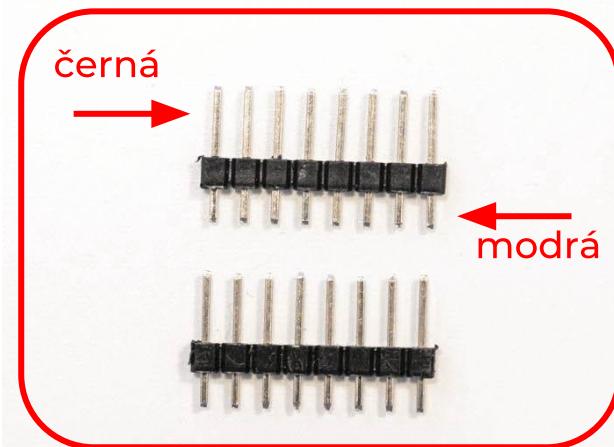


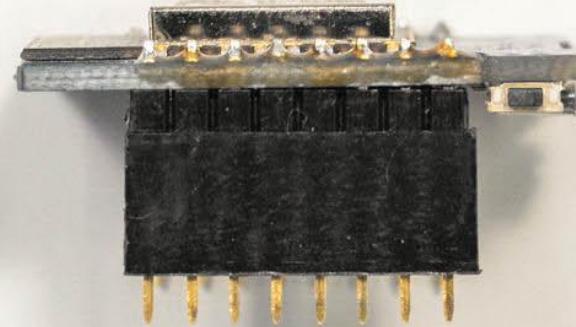
WiFi čip

- Připájej nožičky
- Použij černou desku jako pravítko
- Delší strana do černé desky
- Kratší strana do modré desky



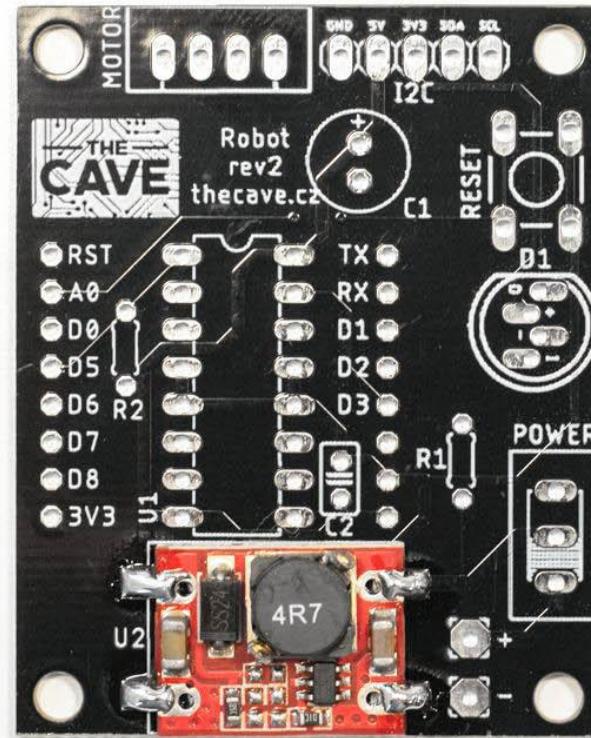
WiFi čip

- Po připájení nožiček na ně nasad' dutinky



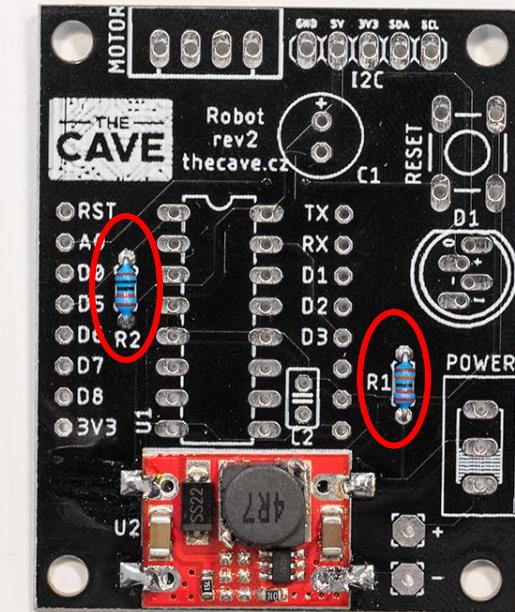
Ovládací deska

- Ovládá motory
- Ovládá světýlko
- Komunikuje s aplikací



Odpory

- Označeny jednou a dvěma čárkami
- V desce R1 a R2
- Ohni vývody těsně u těla
- Na orientaci nezáleží



Integrovaný obvod

- V čele obvodu je značka (viz šipka)
- Pozor na orientaci
- V desce U1
- Ohni protilehlé vývody



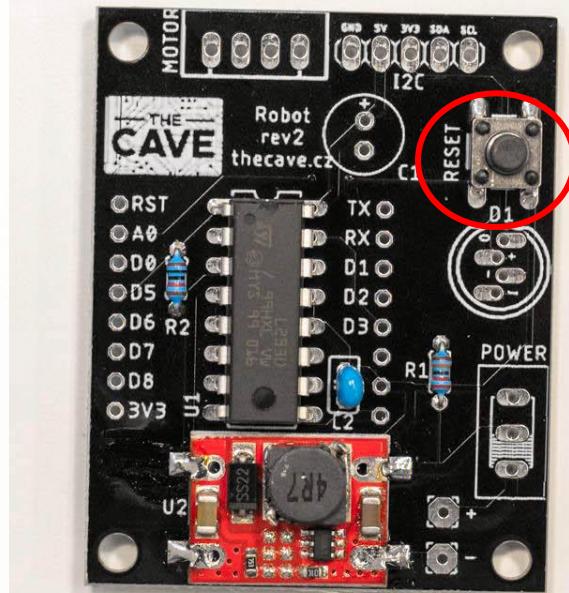
Kondenzátor

- Keramický kondenzátor
- Nezáleží na orientaci
- V desce C2



Tlačítko

- Nezáleží na orientaci
- V desce RESET
- Slouží k vymazání nastavení



Konektor

- Pozor na orientaci
- Musí lícovat s hranou desky
- Připojení motorů



The image shows a close-up of the RPi-Cave board with a red circle highlighting the MOTOR connector area.



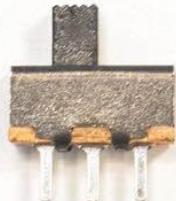
Kondenzátor

- Elektrolytický kondenzátor
- Pozor na orientaci
- Delší nožička je plus
- Kratší nožička je mínus



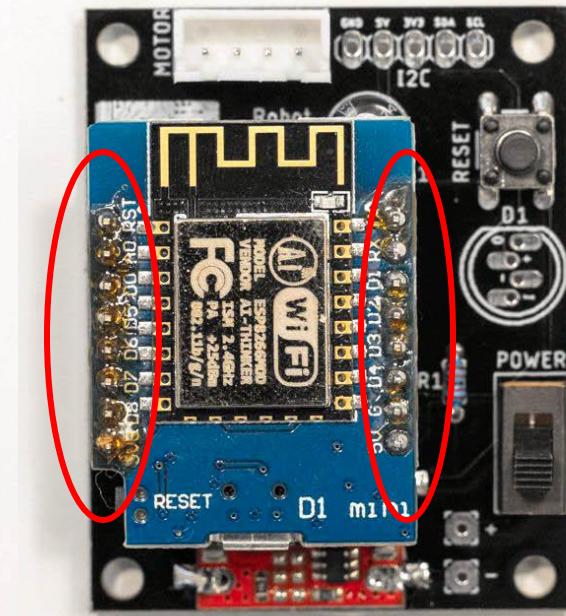
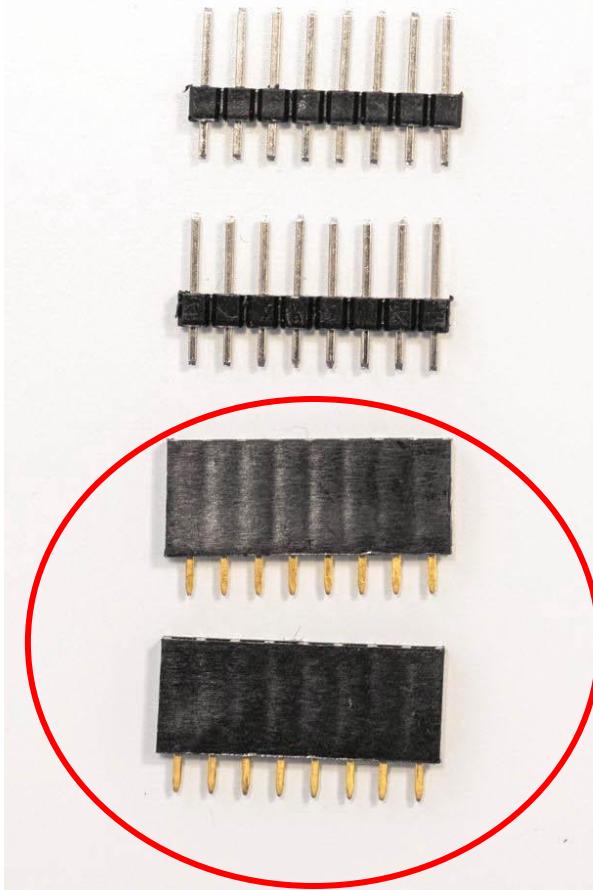
Vypínač

- Nezáleží na orientaci
- Netlač až úplně k desce



Dutinky

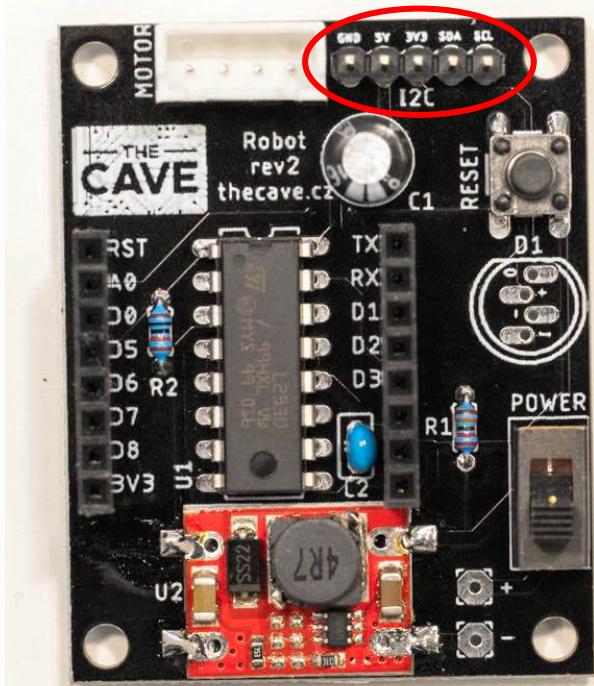
- Nezáleží na orientaci
- Použij modrý čip jako pravítko
- Pak ho z dutinek vyndej



Konektor

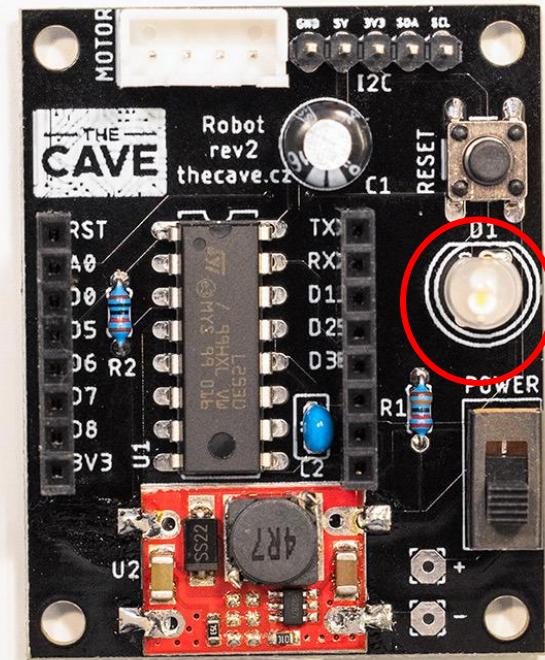
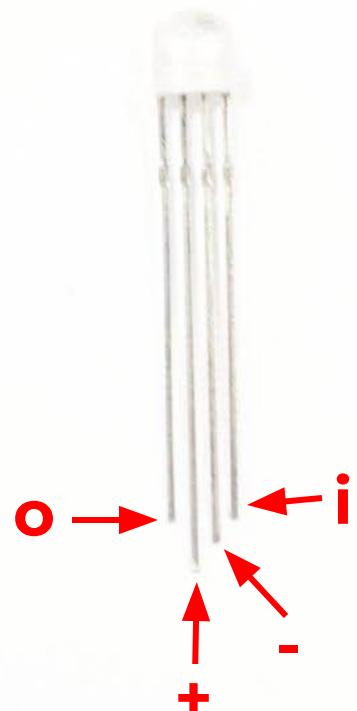
- Kratší strana jde do desky
- Připojení příslušenství

do desky



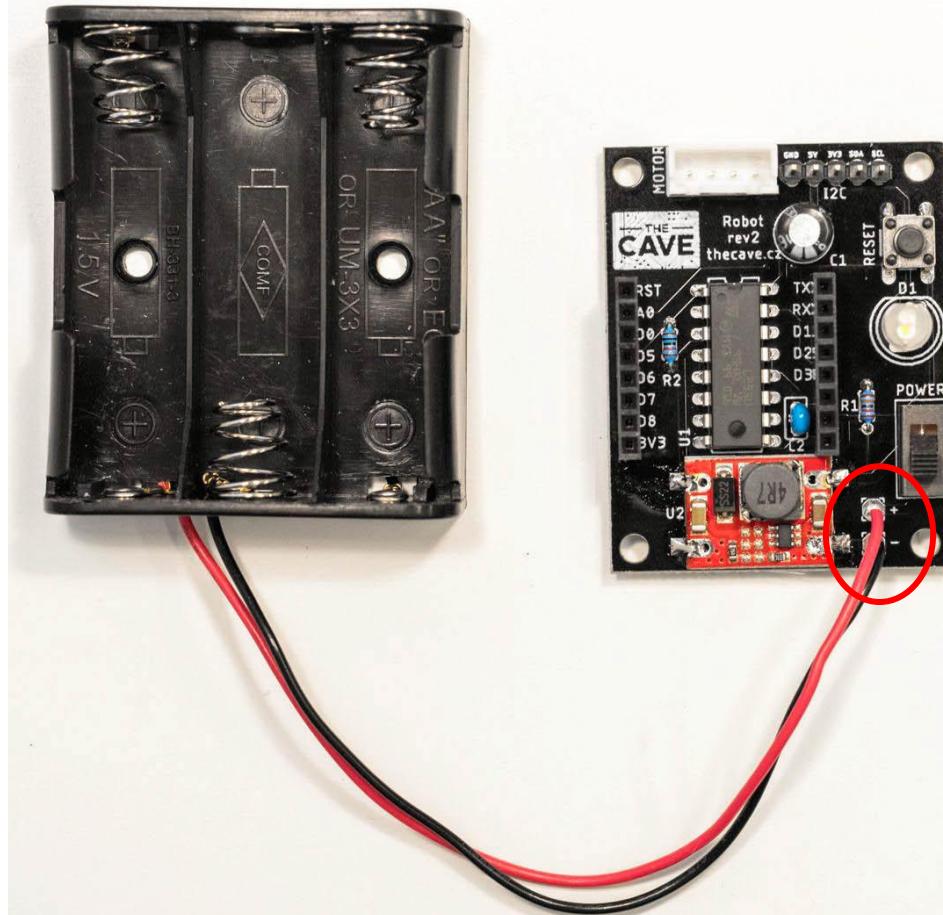
RGB Dioda

- Pozor na orientaci
- Netlač diodu
úplně do desky



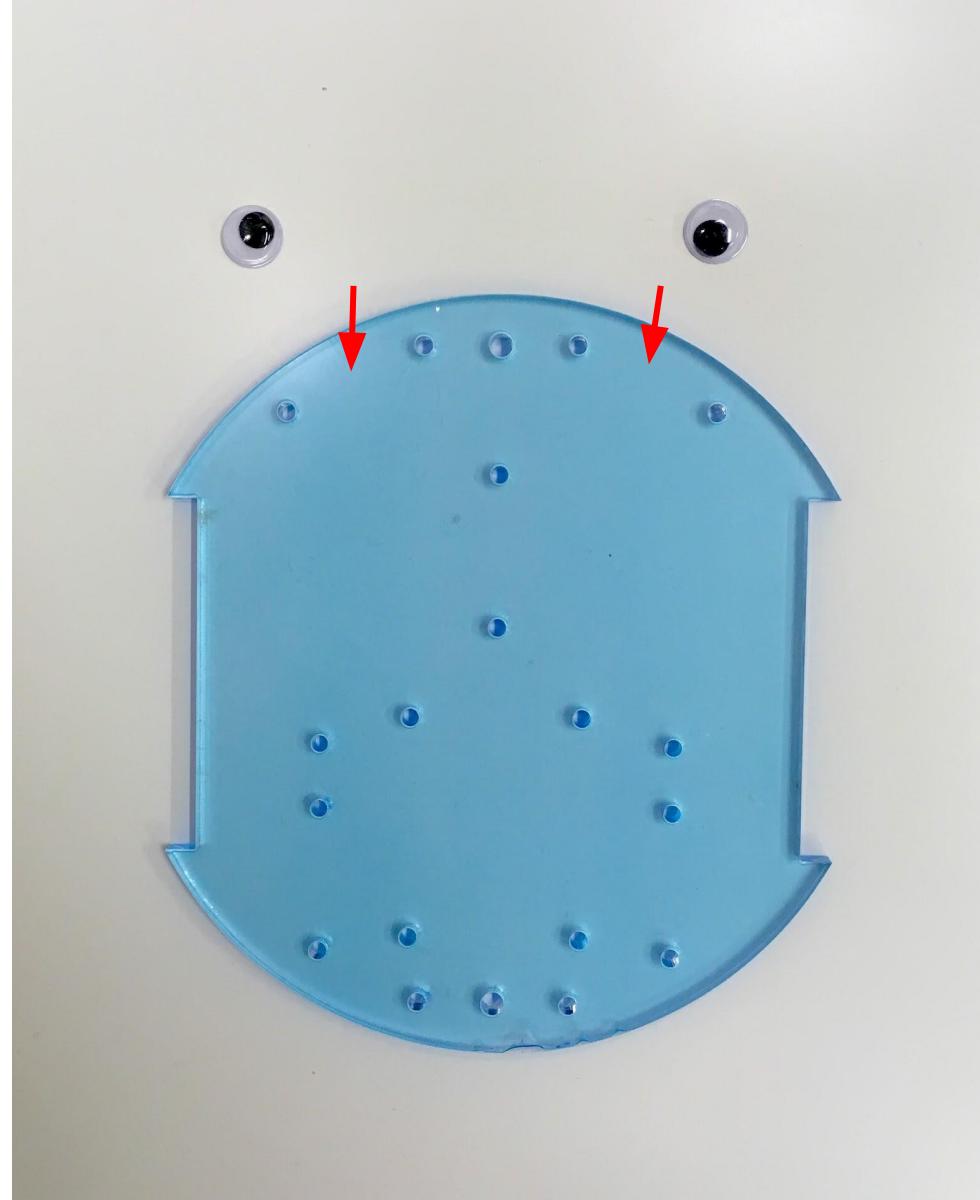
Držák baterek

- Červená = plus
- Černá = mínus
- Je lepší pájet drátky po jednom



Montáž

- Z těla robota sloupni krycí fólii (z obou stran!)
- Nalep oči na vyznačená místa (je jedno z jaké strany)



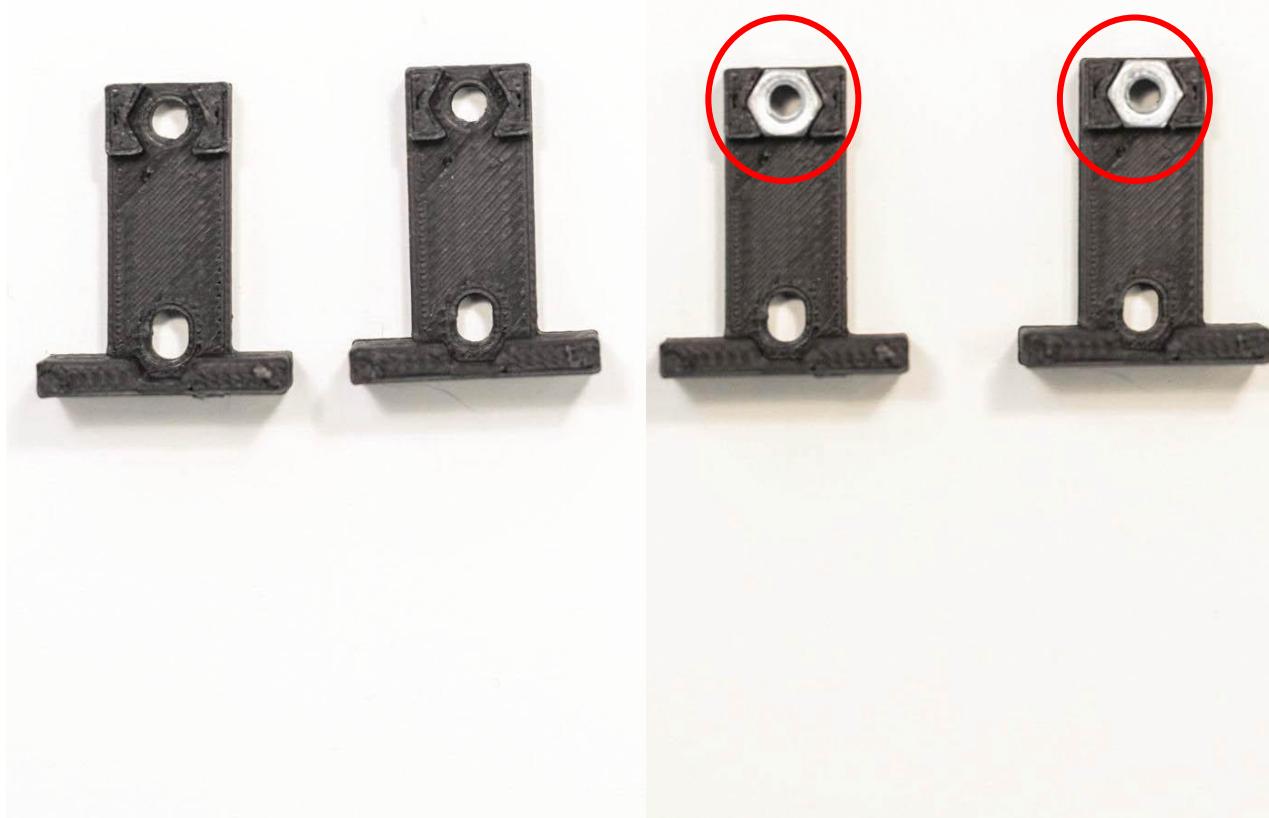
Montáž

- Zkontroluj šrouby
 - 8x M3x12
 - 2x M4 krycí
 - 2x M4
 - 4x M3x25
 - 2x M4x12 s límcem
 - 2x M3x12 zápustná hlava
 - 18x M3



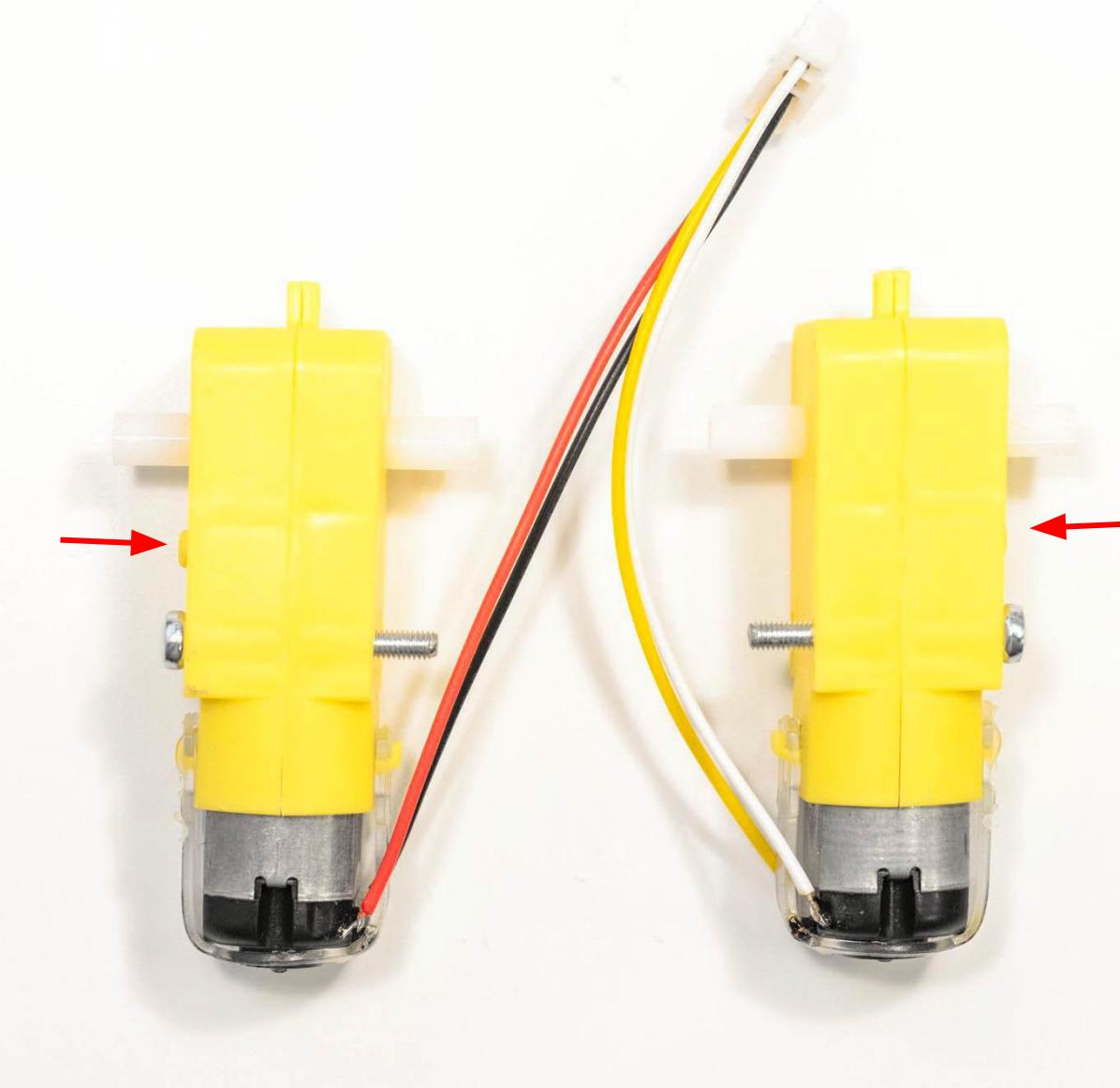
Držáky motorů

- Vlož do každého držáku matku M3



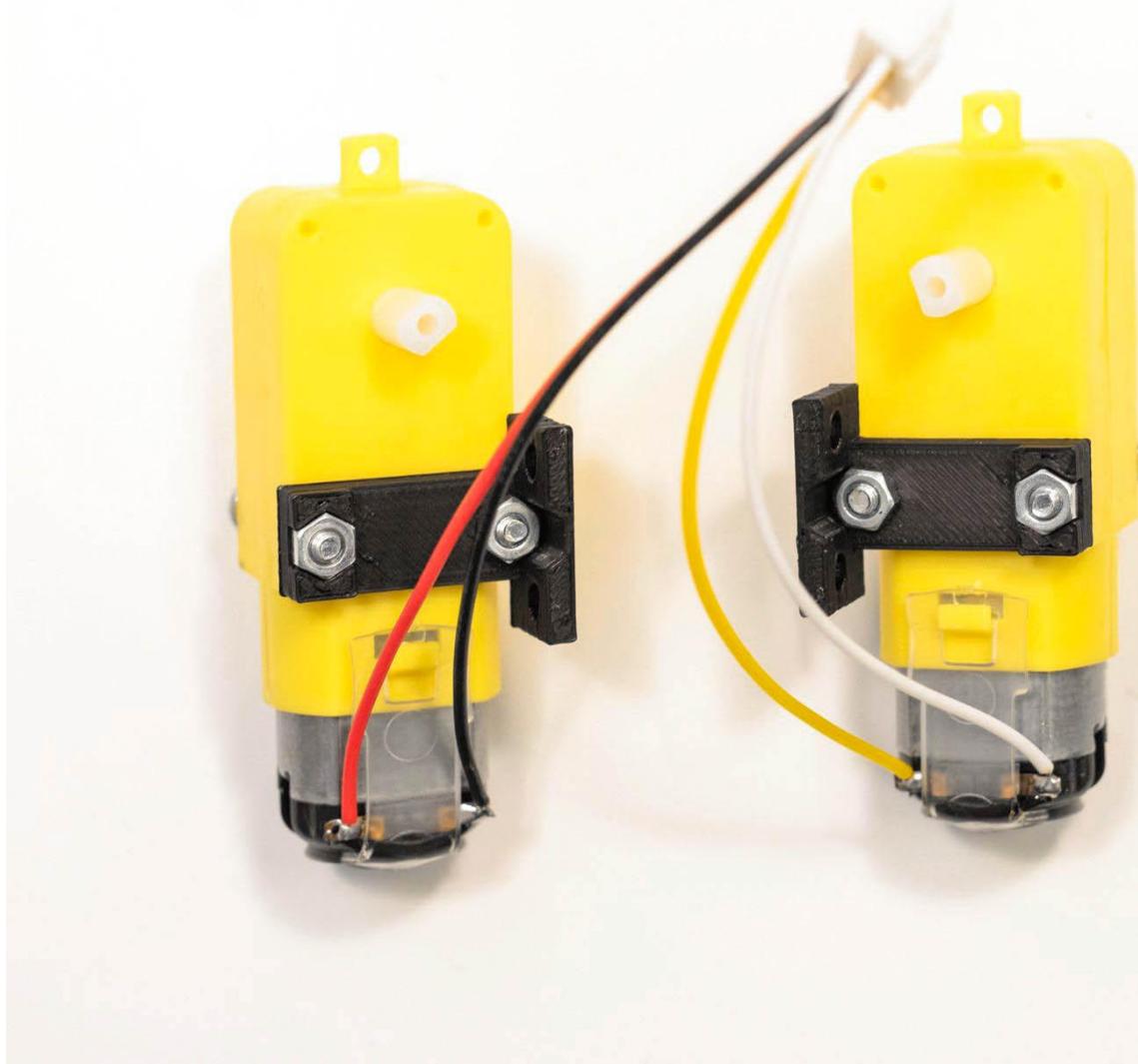
Držáky motorů

- Polož oba motory na stůl
- Pozor na výstupek (viz šipka)
- Vlož do horních dírek šroub M3x25



Držáky motorů

- Přišroubuji nejdříve horní šroubek
- Potom i spodní
- **Moc šrouby neutahuj, at nepoškodiš motory**



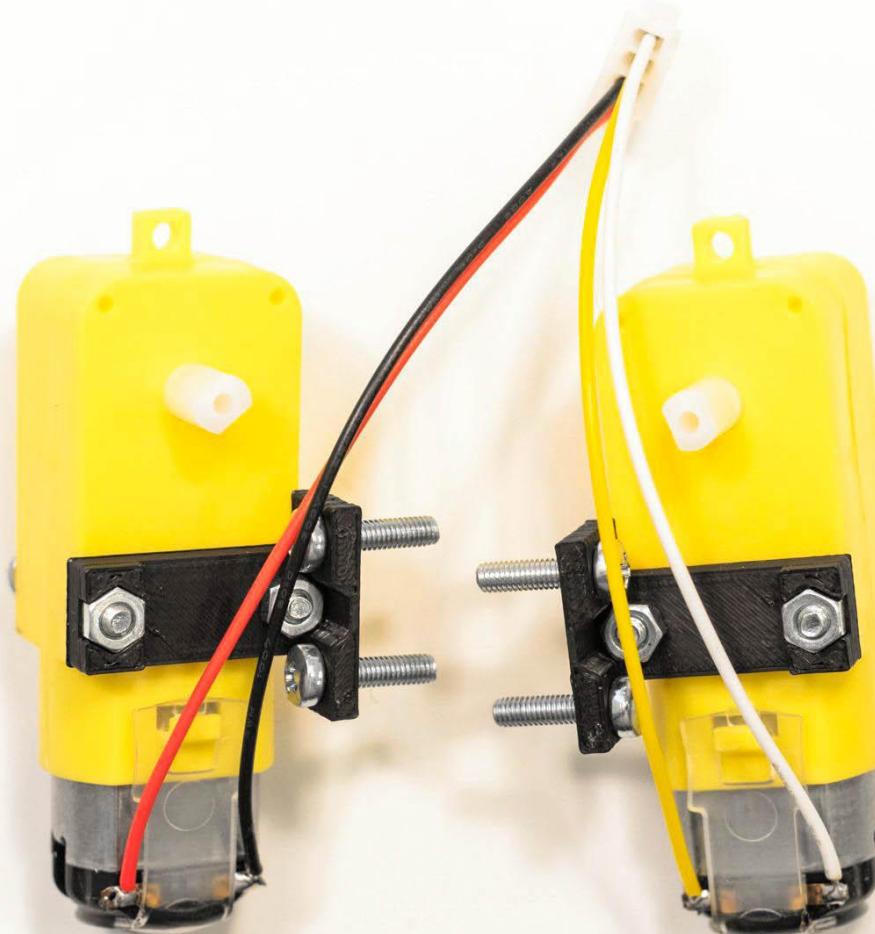
Držáky motorů

- Zkontroluj, zda máš motory správně
- Výstupek na motoru musí být na stejné straně jako hlava šroubu



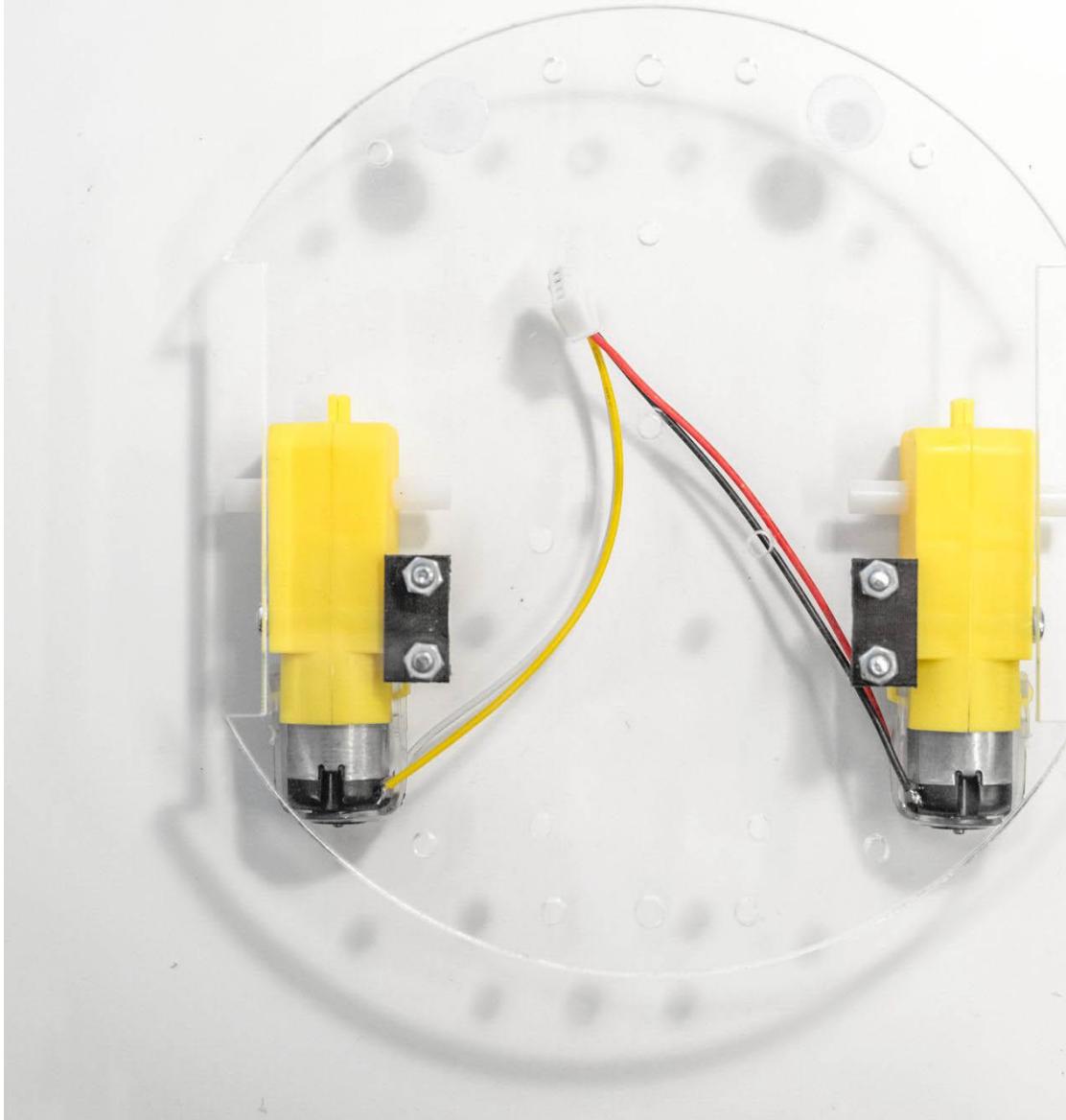
Držáky motorů

- Našroubuj do každého držáku dva šrouby M3x12



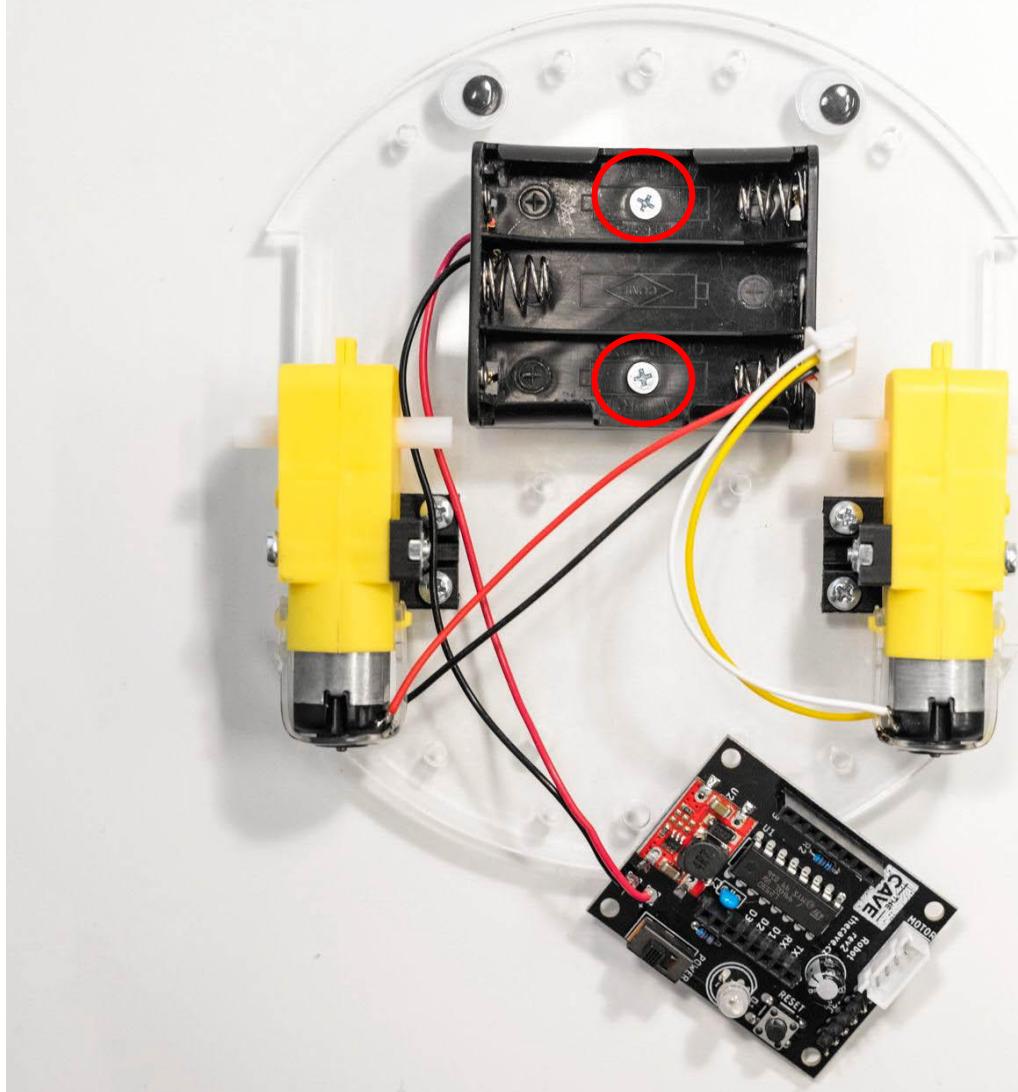
Držáky motorů

- Vlož držáky se šrouby do těla robota
- Na stranu s očima
- Přišroubuji čtyři matky M3
- Neutahuj moc velkou silou, at nepoškodíš tělo robota



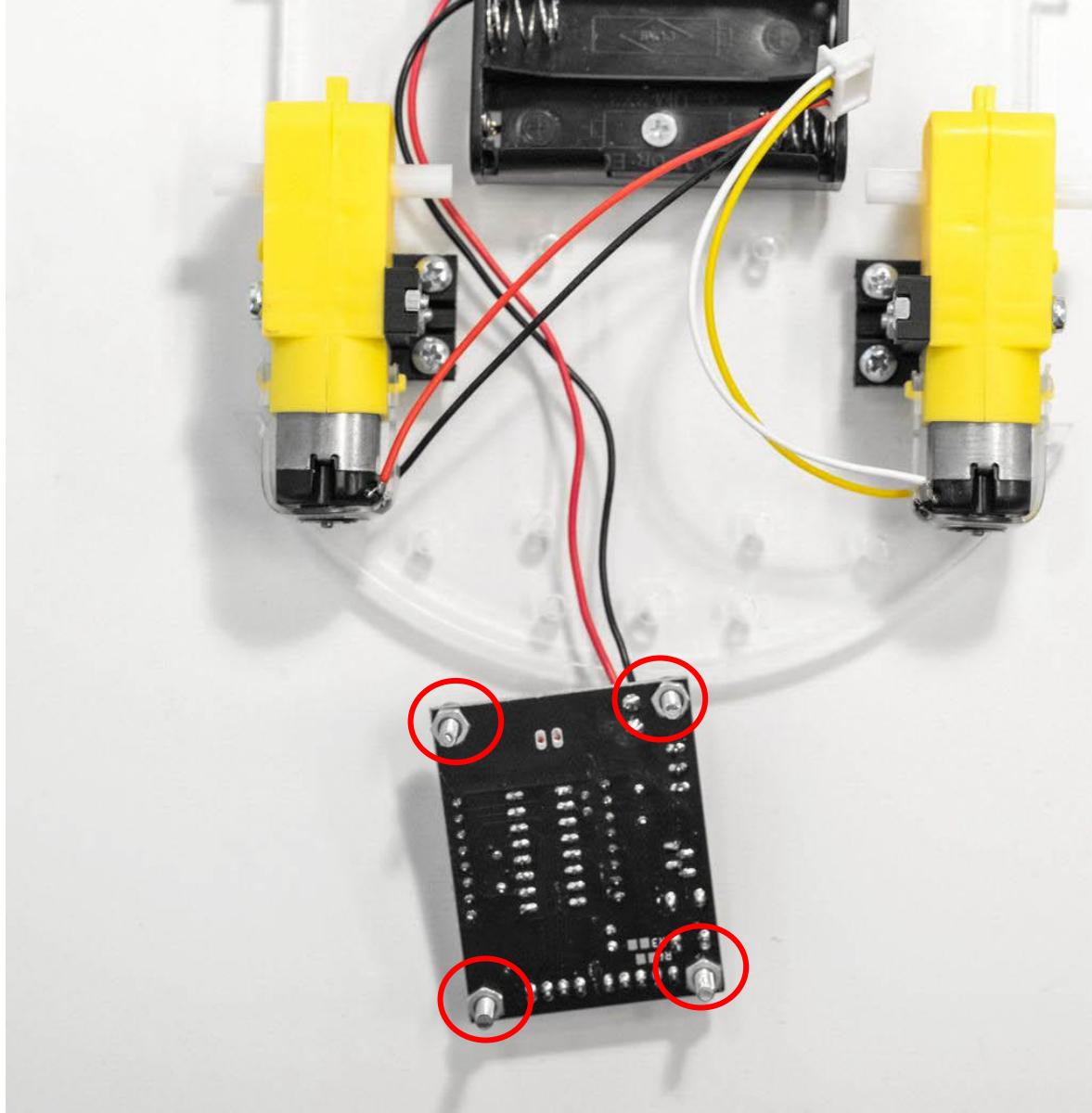
Držák baterek

- Přišroubuji držák dvěma šrouby M3x12 se zápustnou hlavou
- Na stejnou stranu jako motory
- Zespodu utáhn dvěma matkami M3
- Neutahuj moc velkou silou, at nepoškodíš tělo robota



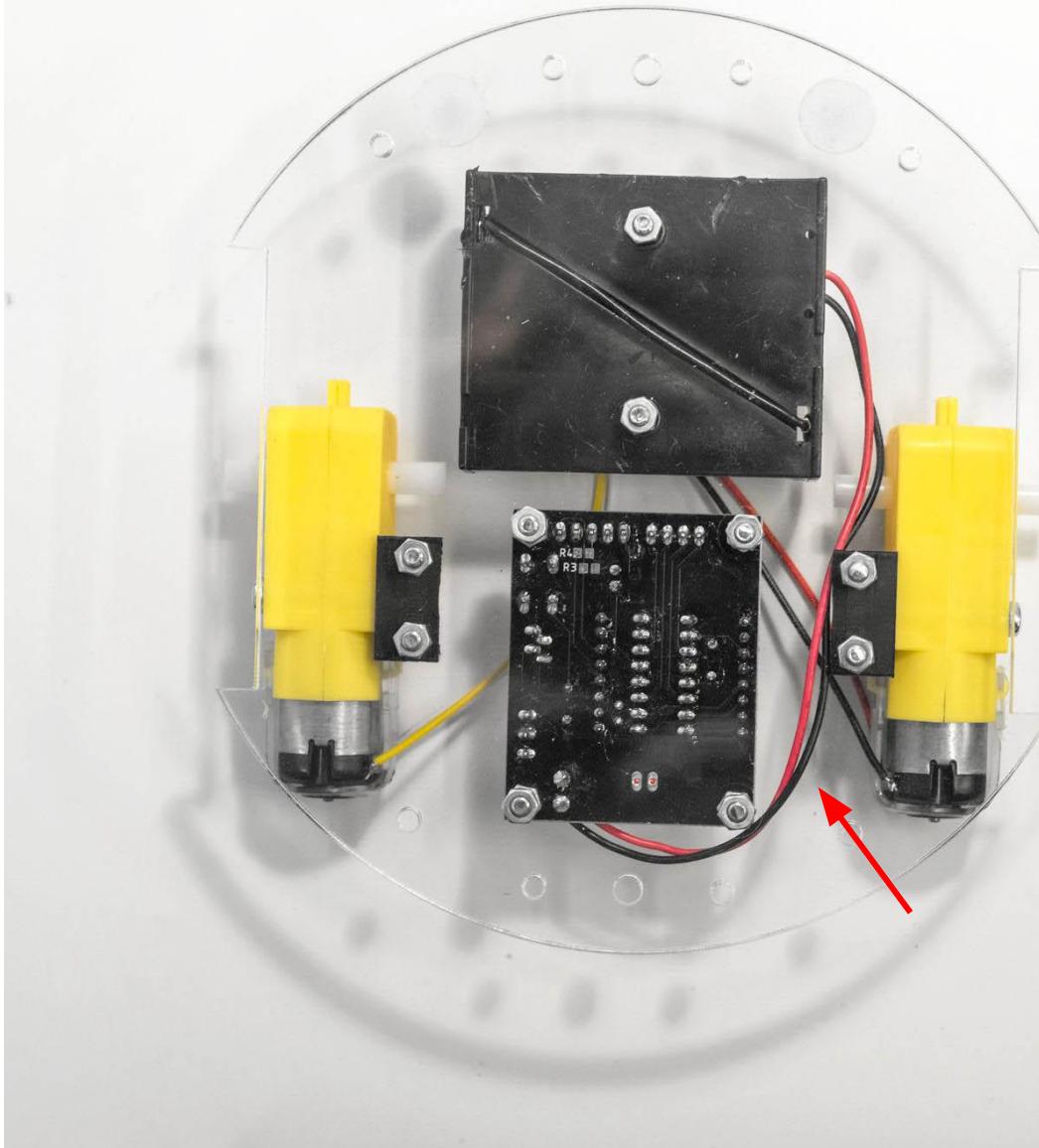
Ovládací deska

- Do každé díry v ovládací desce vlož šroub M3x12
- Zajisti čtyřmi matkami M3



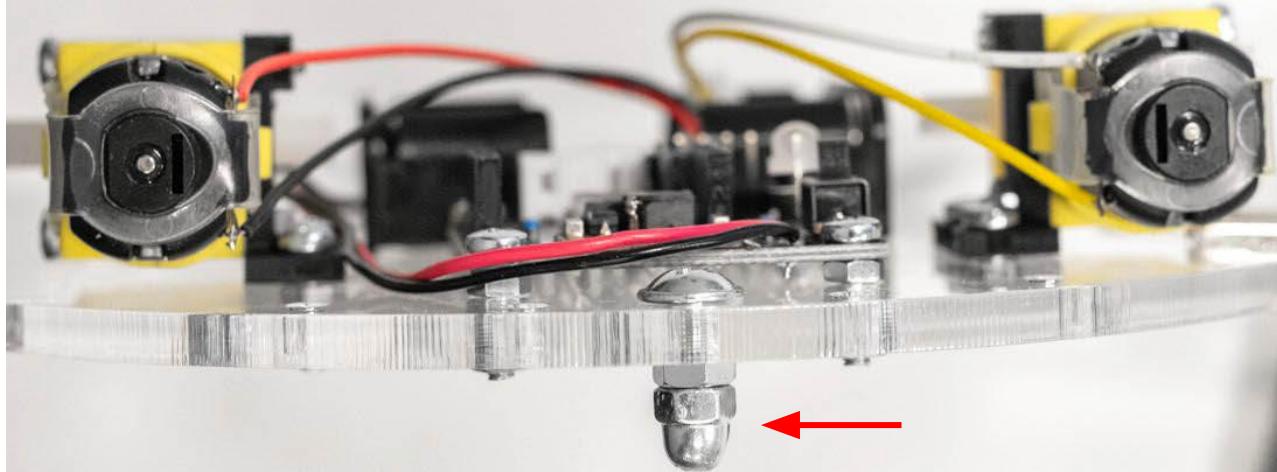
Ovládací deska

- Vlož desku na připravené místo na těle robota
- Přišroubuji na každý šroub matku
- Pozor na dráty, nesmí být pod deskou
- Neutahuj moc velkou silou, ať nepoškodíš tělo robota



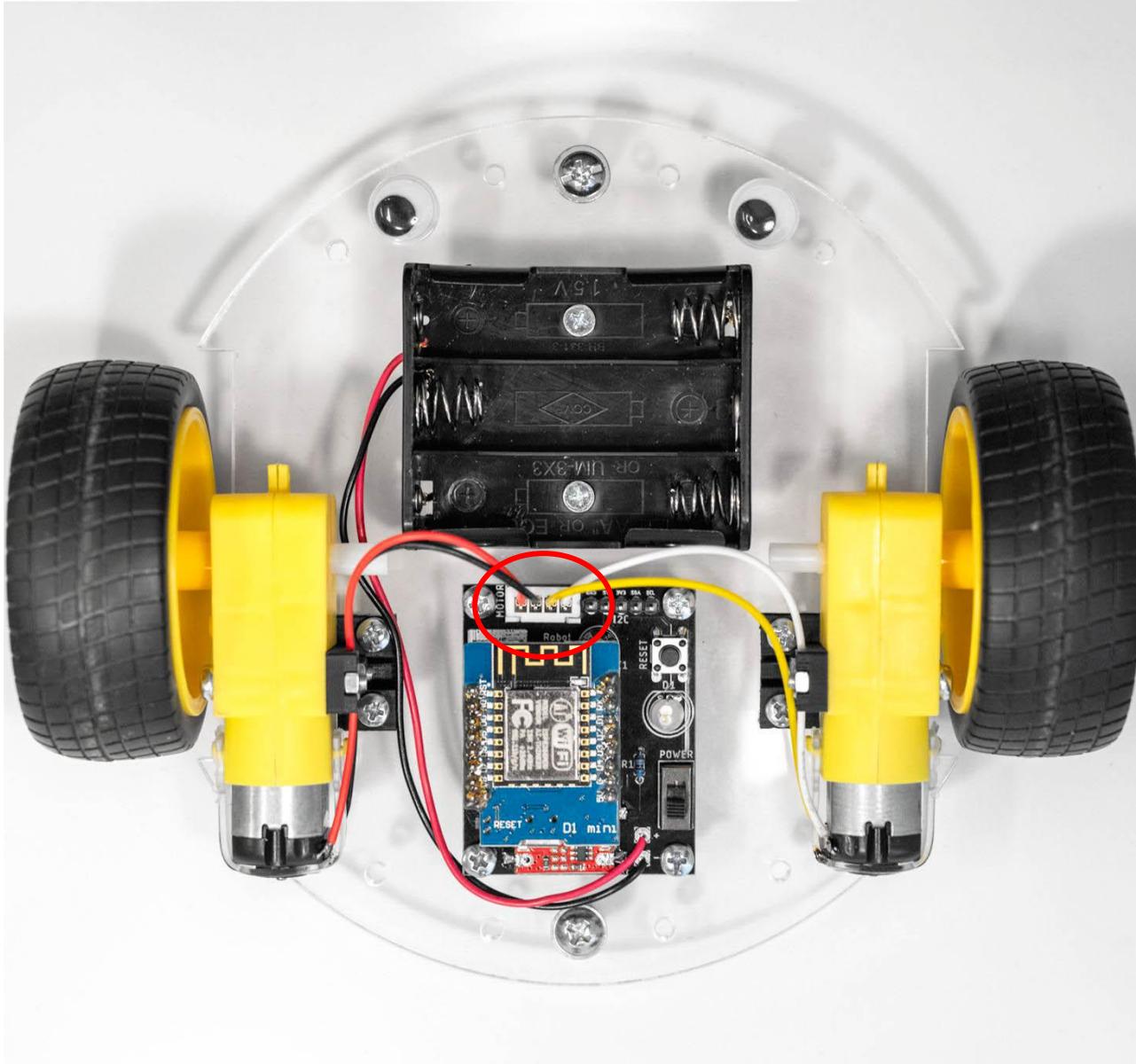
Opěrné šrouby

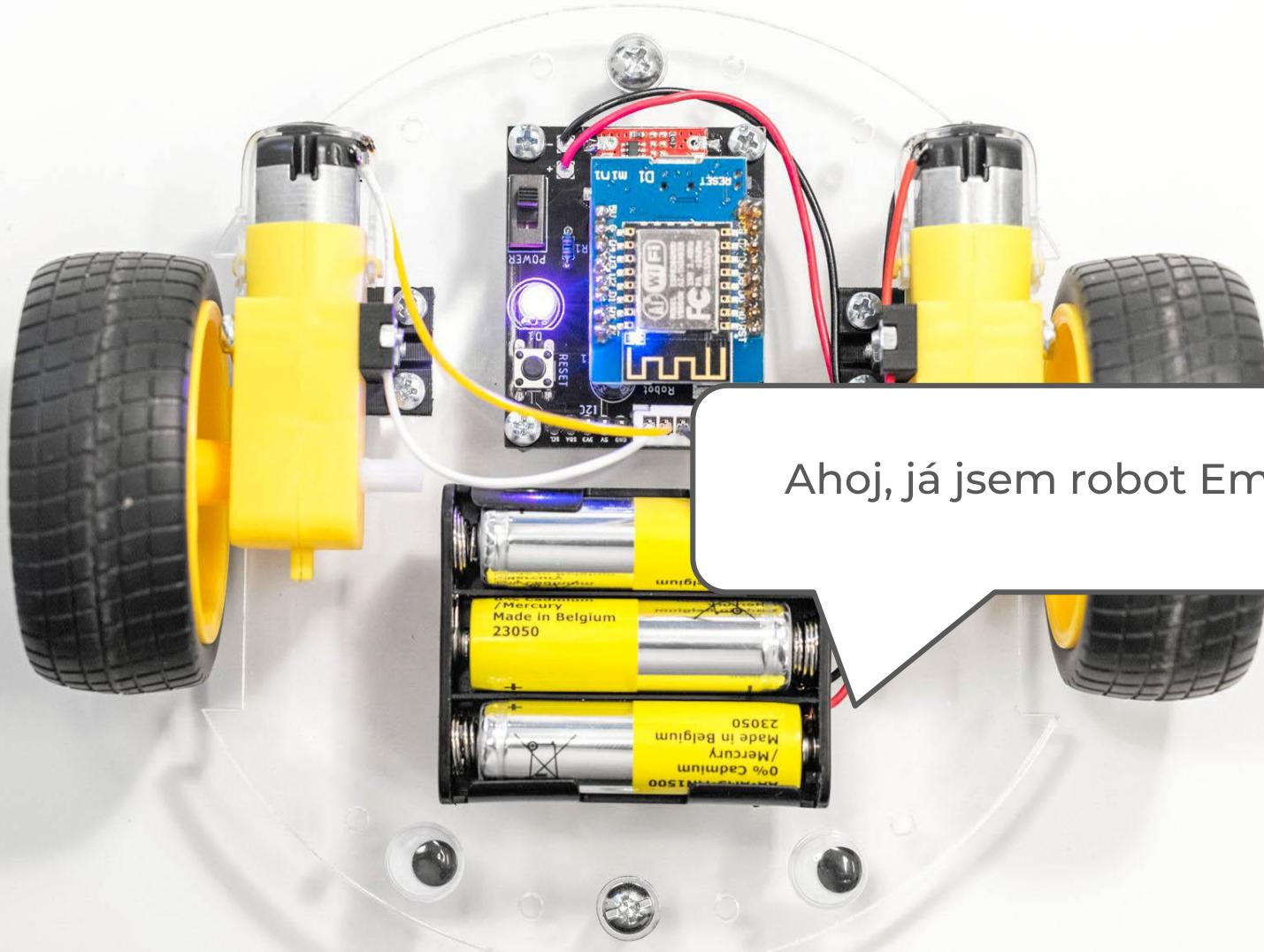
- Přišroubuj na každou stranu opěrný šroub
- Nejdřív obyčejná M4 matka
- Poté M4 matka s kloboučkem



Finišujem

- Připoj konektor motorů
- Připoj WiFi čip
- **Při nasazování koleček musíš držet motor z druhé strany rukou!**
- Výstupní kontrola
- Řekni si o baterky





Ahoj, já jsem robot Emil!

