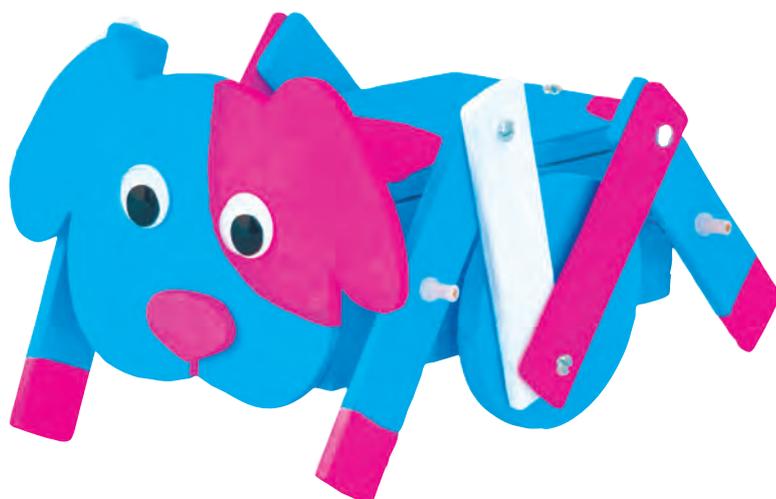




# Robodog



## WERKZEUGVORSCHLAG:



Lineal & Bleistift



Metallsäge



Laubsägebogen



Zange



Bohrer  
Ø 2 mm  
Ø 3 mm



Vorstecher



Schlitzschraubendreher



Abisolierzange



LötKolben



Schleifpapier



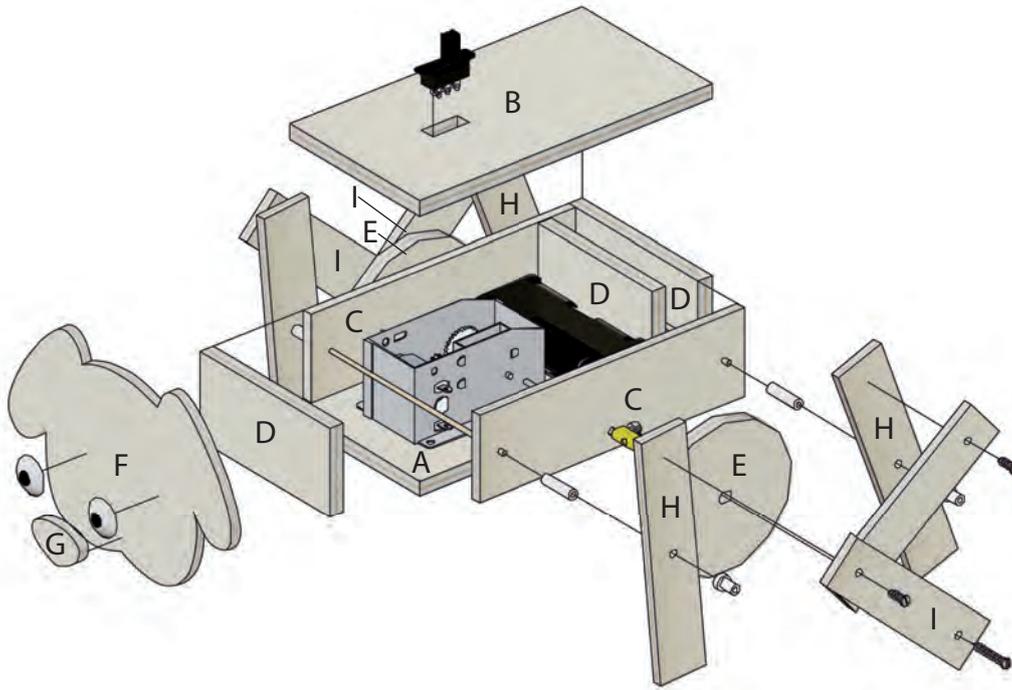
Holzleim  
Alleskleber

## KLASSE:

## STÜCKLISTE:

	OKV	ABMESSUNGEN:	BEZEICHNUNG:	TEILE:
2x Sperrholzplatte	<input type="checkbox"/>	130 / 70 / 6 mm	Grund- & Deckplatte	A, B
2x Sperrholzplatte	<input type="checkbox"/>	130 / 35 / 4 mm	Seitenplatten	C
1x Sperrholzplatte	<input type="checkbox"/>	200 / 35 / 6 mm	Vorder-, Rück- & Trennplatte	D
1x Sperrholzplatte	<input type="checkbox"/>	160 / 150 / 6 mm	runde Scheiben, Kopf	E, F, G
4x Sperrholzplatte	<input type="checkbox"/>	190 / 20 / 4 mm	Beine	H, I
2x Schweißstab		Ø 2 mm / 120 mm		
1x Litze (blaues Kabel)		100 mm		
1x Getriebemotor				
1x Batteriehalter				
1x Silikonschlauch		40 mm		
4x Schrauben		2,9 x 6,5 mm		
6x Schrauben		2,9 x 9,5 mm		
2x Schrauben		2,9 x 16 mm		
2x Schrauben		M3 x 5		
4x Reduzierstück		4/2 mm		
2x Lüsterklemme				
1x Schalter				
2x Wackelaugen		Ø 14 mm		

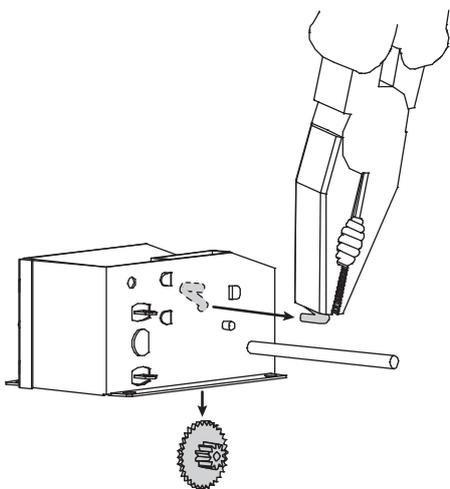
**1 Übersicht:**



Verschaffe dir einen ersten Überblick.



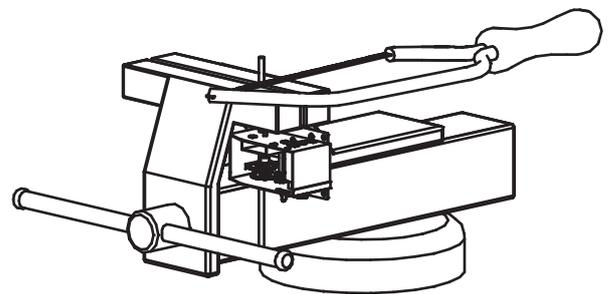
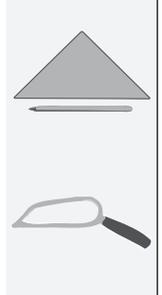
**2 Getriebemotor vorbereiten:**



Bereite den Getriebemotor vor.  
**Entferne** dafür die **Kurbel** und das damit verbundene **Zahnrad** mit einer Zange.



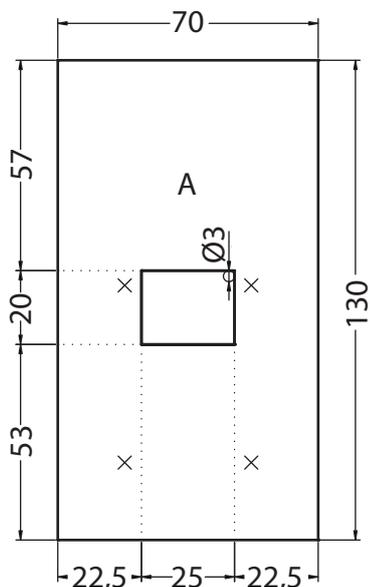
**3 Achsen kürzen:**



**Kürze die Achsen** des Getriebemotors um jeweils 15 mm. Verwende dazu am besten eine **Metallsäge** oder eine Laubsäge mit einem passenden Sägeblatt.



#### 4 Grundplatte:

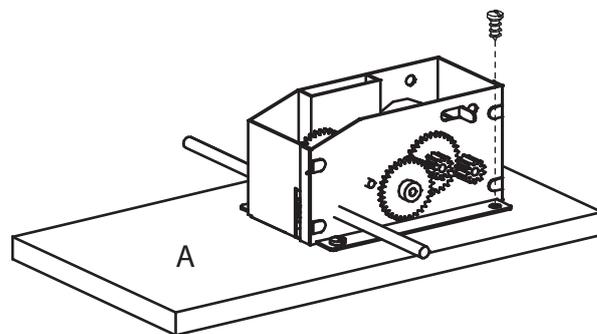


Schablonen 1

Nimm die **Sperrholzplatte (A) (130 / 70 / 6 mm)** und bohre das eingezeichnete **Loch Ø 3 mm**. Stich anschließend die vier eingezeichneten Punkte mit dem Vorstecher vor. Jetzt muss noch das **Rechteck in der Mitte** mit der Laubsäge ausgesägt werden. Arbeite die Sägekanten mit **Schleifpapier** nach!



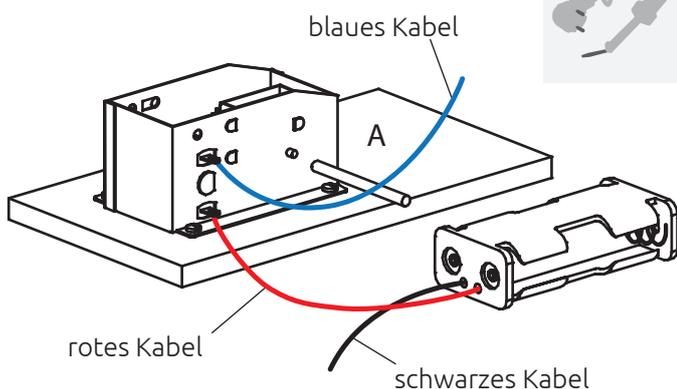
#### 5 Befestigung des Motors:



Schraube den **Getriebemotor** wie abgebildet auf der Grundplatte (A) mit den **vier Schrauben** (2,9 x 6,5 mm) fest.



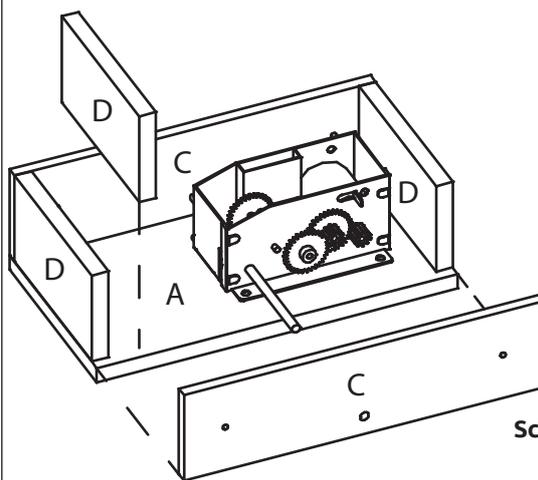
#### 6 Lötstellen Getriebemotor:



**Isoliere die Kabel** des Batteriehalters und die beigelegte blaue Litze **ab**. Löte den Batteriehalter mit dem **roten Kabel** an den Getriebemotor. Löte auch das **blaues Kabel** an den zweiten Kontakt.



#### 7 Verkleidung:

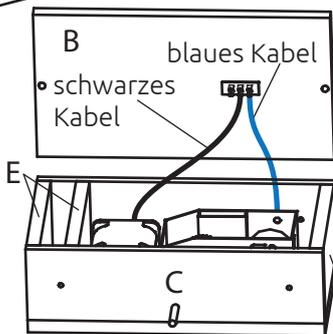
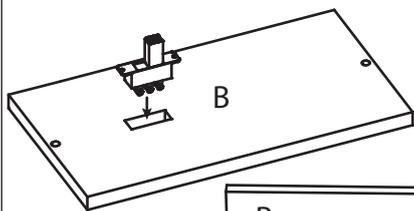


Schablonen 3

Bohre die Löcher **Ø 3 mm** und **Ø 2 mm** in die Seitenteile (C). Säge die **Teile (D)** aus der **Sperrholzplatte (200 / 35 / 6 mm)** aus. Leime anschließend die Teile (D) wie in der Abbildung auf die Grundplatte (A). Der Batteriehalter kann jetzt zwischen den Getriebemotor und Trennplatte gelegt werden.



### 8 Stromkreis schließen:



Schablone  
1

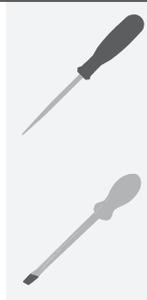
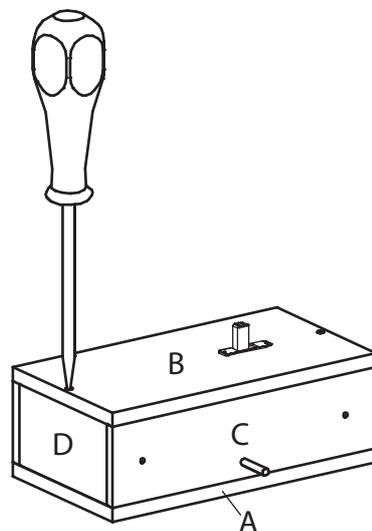


Bohre die **Löcher Ø 3 mm** in die Deckplatte (B) und säge anschließend das Rechteck mit der Laubsäge aus.

Bearbeite anschließend die Deckplatte mit Schleifpapier. Klebe jetzt den **Schalter mit Alleskleber** in das gesägte Rechteck und löte den **Batteriehalter** und das **blaue Kabel** wie abgebildet an den **Schalter**.



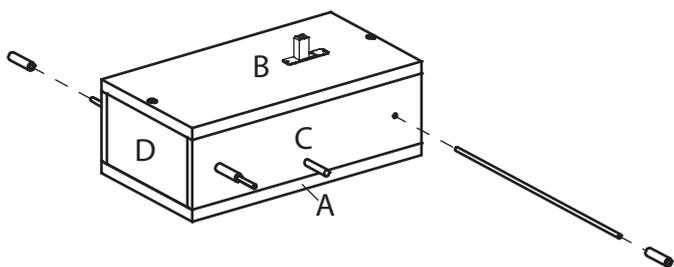
### 9 Deckplatte befestigen:



Stich wie abgebildet die Löcher in der **Vorder- und Rückplatte (D)** mit dem **Vorstecher** vor. **Schraube** anschließend die **Deckplatte** fest. (Schrauben 2,9 x 9,5 mm)



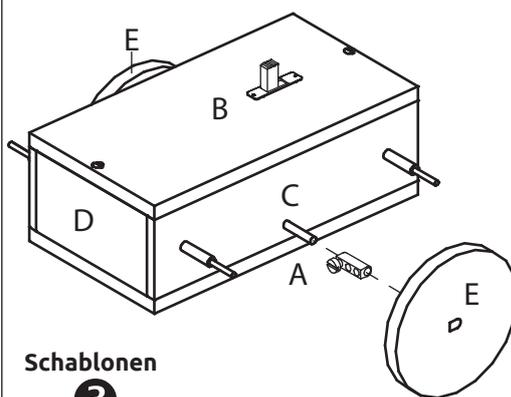
### 10 Achsen befestigen:



Schneide vom **Silikonschlauch vier Stücke** mit einer Länge von **10 mm** mit der **Schere** ab. Fädle die **Schweißstäbe** durch die Löcher Ø 2 mm und fixiere sie mit den Silikonschlauchstücken.



### 11 Scheibe bei Motorachse:



Schablonen  
3

Bohre die **Löcher Ø 3 mm** in den Teilen (E) und bearbeite die Ausnehmung mit der Laubsäge und wenn möglich mit einer Nadelfeile. Säge anschließend die **runden Scheiben (E)** mit der Laubsäge aus und arbeite die Kanten mit Schleifpapier nach.

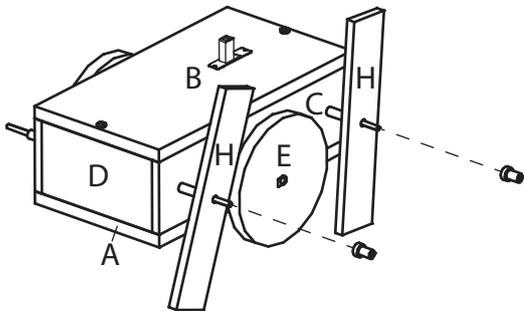
Befestige jetzt die **Lüsterklemmen** mit den Schrauben (M3 x 5 mm) an den **Achsen des Getriebemotors**. Klebe nun mit **Alleskleber** die runden Scheiben (E) an die Lüsterklemmen.



## 12 Beine befestigen:

Schablonen

2



Bohre die Löcher in den **Sperrholzplatten (190 / 20 / 4 mm)** wie abgebildet und stich die eingezeichneten Punkte mit einem Vorstecher vor.

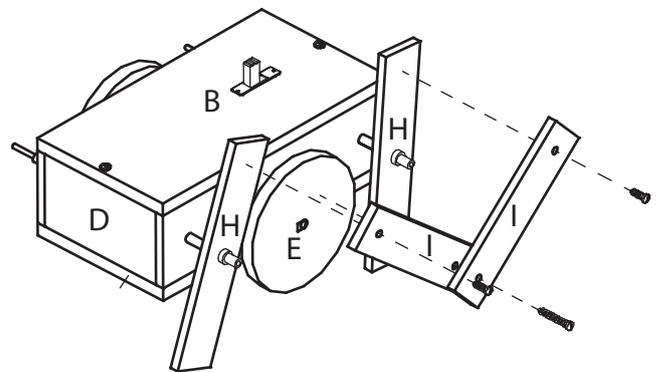
**Säge** anschließend die **Teile (H) und (I)** aus.

Arbeite die Holzplatten mit Schleifpapier nach.

Befestige jetzt die **Teile (H)** mit je einem **Reduzierstück** an den Schweißstäben.

OK✓

## 13 Mechanische Teile:



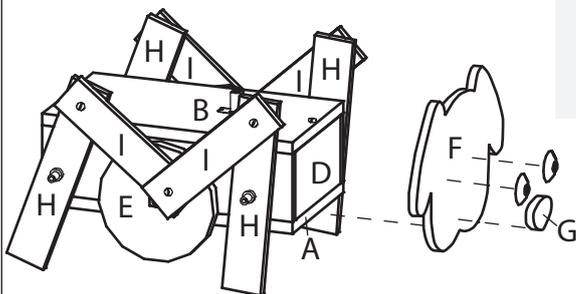
Befestige die **Teile (I)** mit je einer Schraube (2,9 x 9,5 mm) am bereits **vorgestochenen Punkt der Teile (H)**. Lege nun die Teile (I) am anderen Ende mit der Bohrung übereinander und befestige die Teile mit einer **Schraube (2,9 x 16 mm)** am vorgestochenen Punkt des **Teiles (E)**. Wiederhole die Schritte **12** und **13** für die andere Seite!

OK✓

## 14 Kopf anleimen:

Schablonen

3

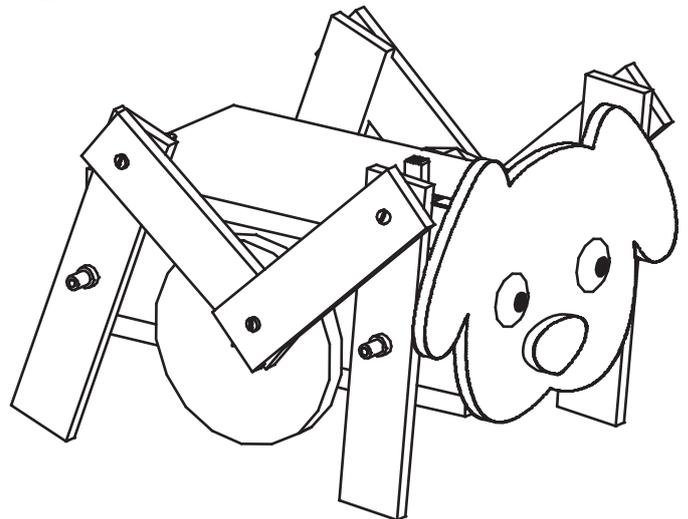


Säge die **Teile (F) und (G)** mit der **Laubsäge** aus und bearbeite die Kanten mit Schleifpapier nach. Leime die Teile wie abgebildet an den Körper. Achte darauf, dass sich die **Beine** weiterhin **vollständig bewegen** können!

Klebe anschließend die **Wackelaugen** auf.

OK✓

## 15 Fertigstellung:



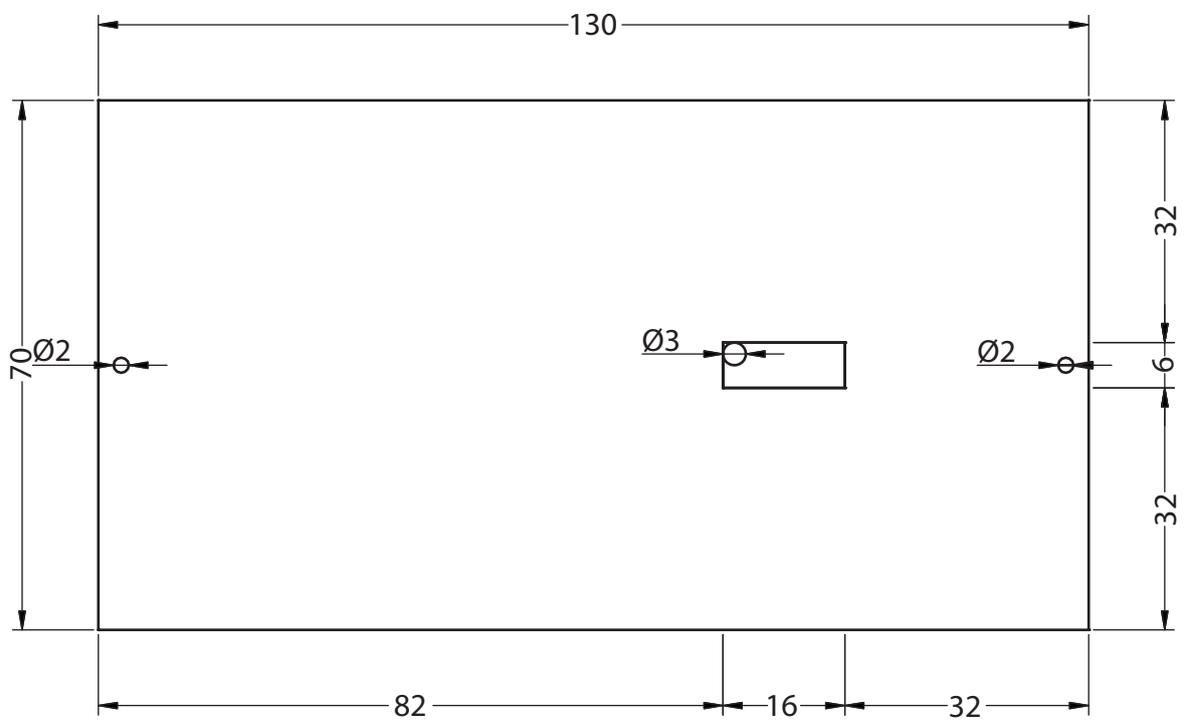
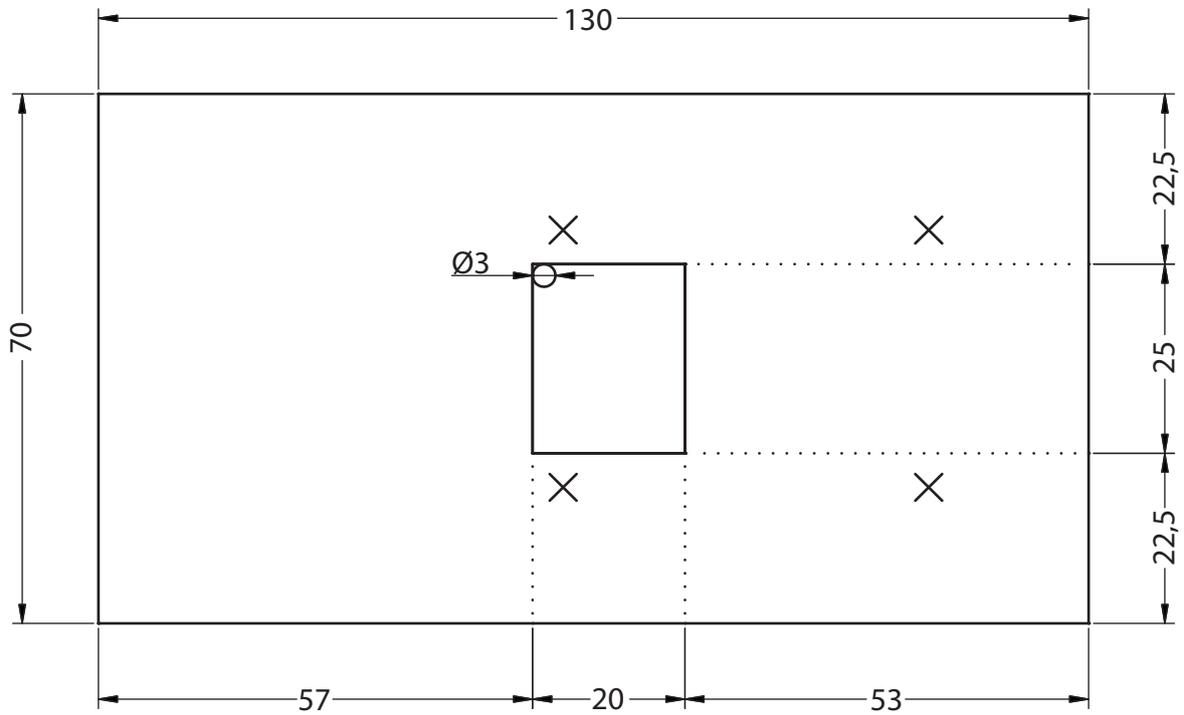
Zu guter Letzt kannst du deinen Robodog **mit Farben und Verzierungen verschönern!**

Aber Achtung: Wenn du die **beweglichen Teile zu dick bemalst**, kann es sein, dass die **Beine hängen** bleiben!

**Viel Spaß und gutes Gelingen!**

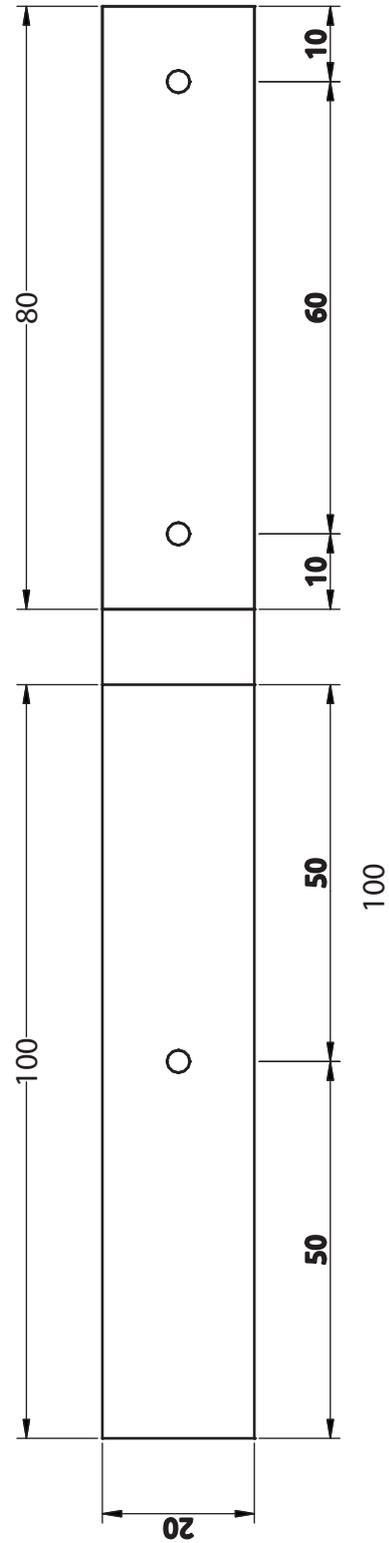
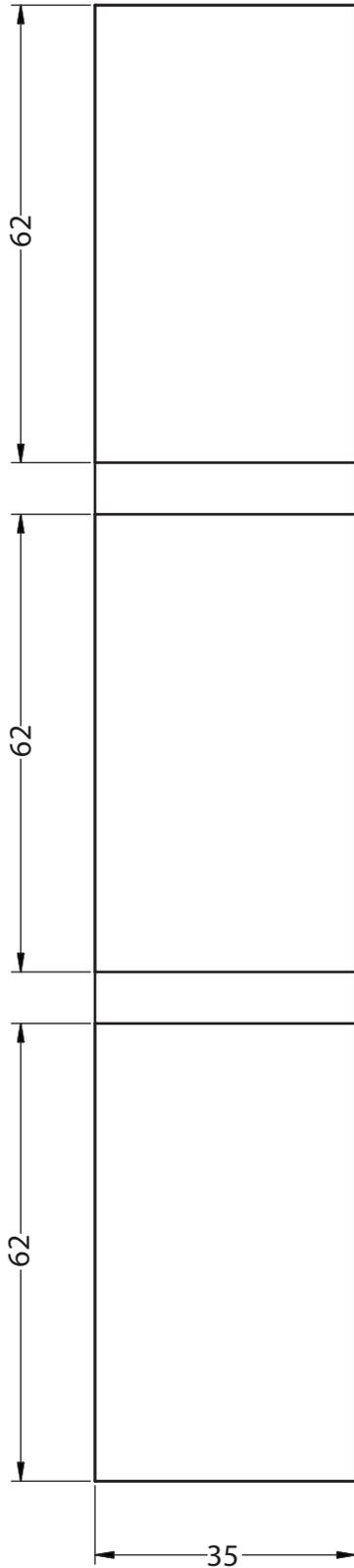
OK✓

# Schablonen 1



# Schablonen

2



# Schablonen 3

