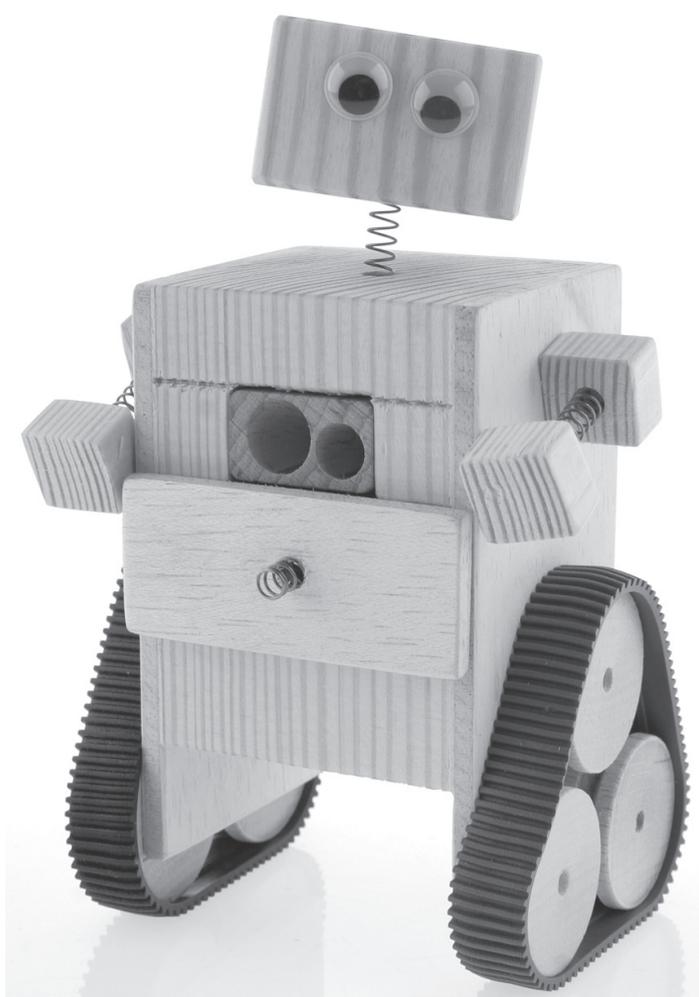


OPITEC

Hobbyfix

108.535

Robot temperamatite



<i>Elenco componenti</i>	Quantità	Misure (mm)
cubetto di legno	1	50x50x50
cubetto di legno	1	40x40x40
listello di legno	1	250x15x15
compensato	1	200x200x4
temperamatite	1	25x25x15
passacordicella, foro 4	6	ø 30 mm
occhi mobili	2	ø 10 mm
molletta	1	5x150x0,5mm
nastro cingolato	2	58x55x12,5mm

Utensili necessari per il montaggio

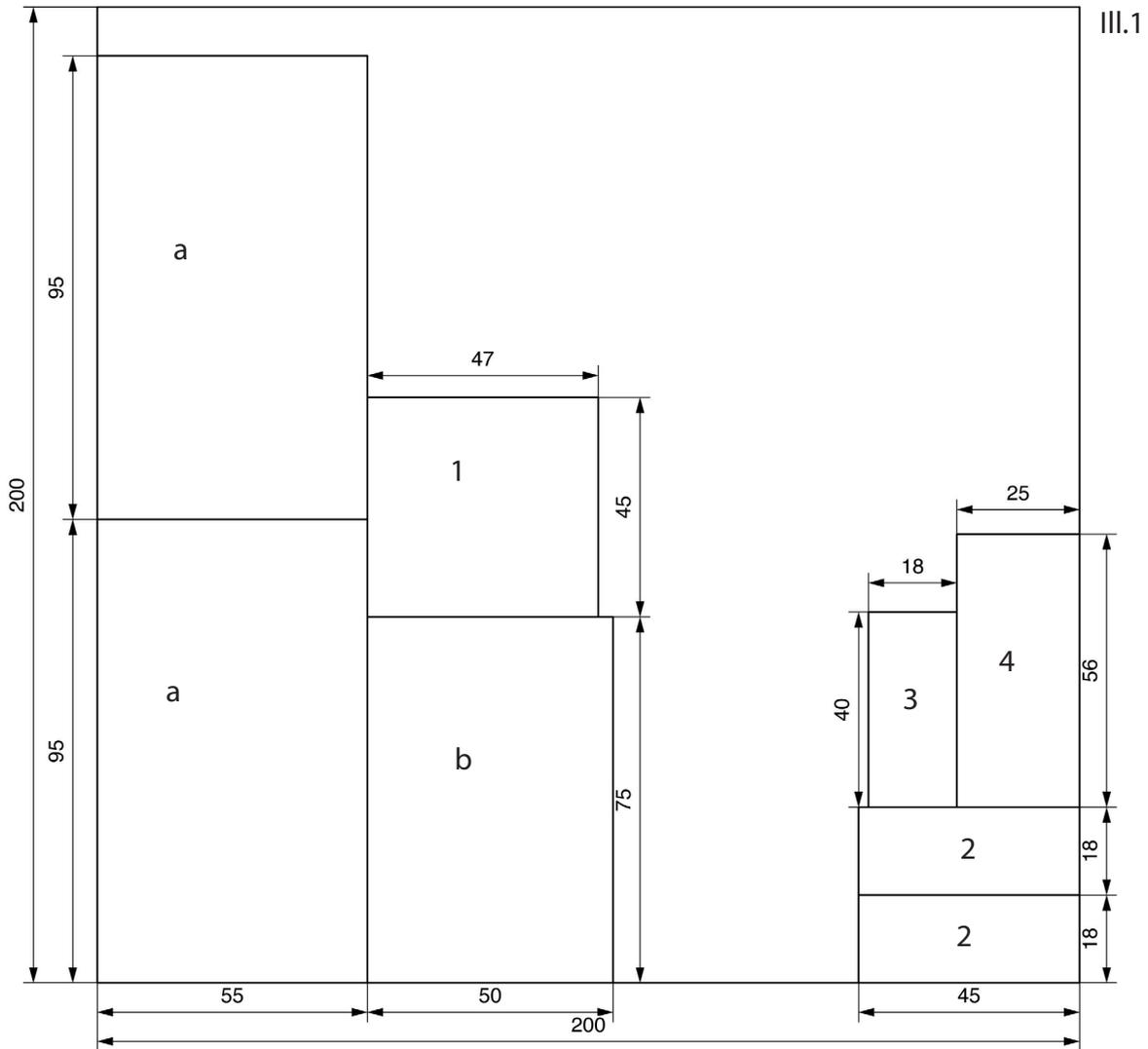
matita, righello
seghetto fine, seghetto alternativo oppure da traforo
trapano a colonna
carta vetrata, colla per legno
colore, pennello
tronchese

Avvertenza:

I kit della OPITEC non sono generalmente oggetti a carattere ludico che normalmente si trovano in commercio, ma sono sussidi didattici per sostenere l'insegnamento e l'apprendimento. Questi kit possono essere costruiti e utilizzati solo da bambini e ragazzi sotto la guida e la supervisione di adulti esperti. Non adatto per bambini sotto i 36 mesi. Pericolo di soffocamento!

Guida al montaggio

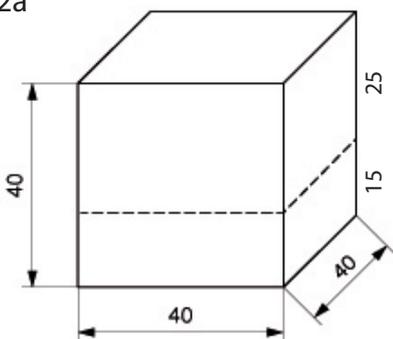
1. Tracciare sul compensato da 200x200x4 mm tutte le parti (vedi misure ill. 1) con matita e righello. Ritagliare le parti tracciate mediante seghetto da traforo oppure uno alternativo. Levigare le superfici di ritaglio.



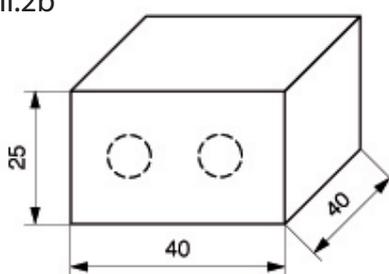
2. Realizzazione della testa

- Tracciare lungo il perimetro esterno del cubetto di 40x40x40 una riga a 15 mm dal bordo (vedi ill. 2a). Ritagliare il cubetto lungo questa linea e levigare le superfici di taglio.
- Tracciare sulla testa del robot (40x40x25mm) la posizione degli occhi (vedi ill. 2b)
- Eseguire nel lato stretto dello zaino (40x40x15 mm) mediante trapano a colonna 3 fori (vedi ill. 2c). I fori dovrebbero avere una profondità di ca. 20-25 mm in modo da poter dare sufficiente sostegno alle matite da inserire.

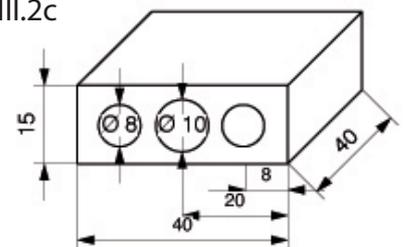
III.2a



III.2b



III.2c

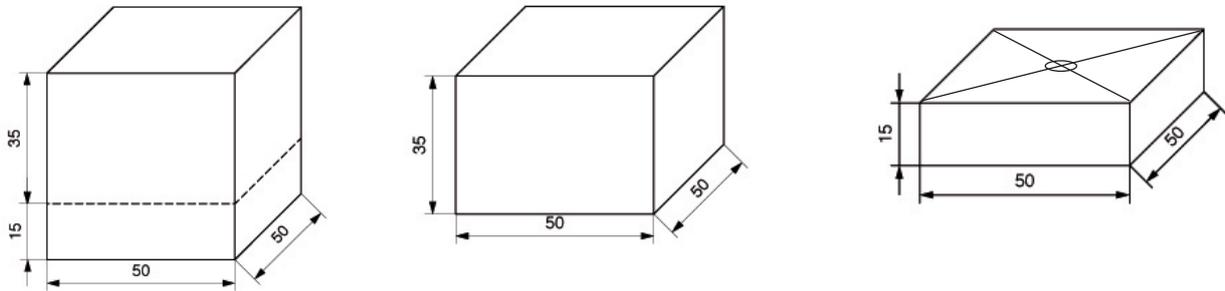


Guida al montaggio

3. Lavorazione delle parti singole del corpus

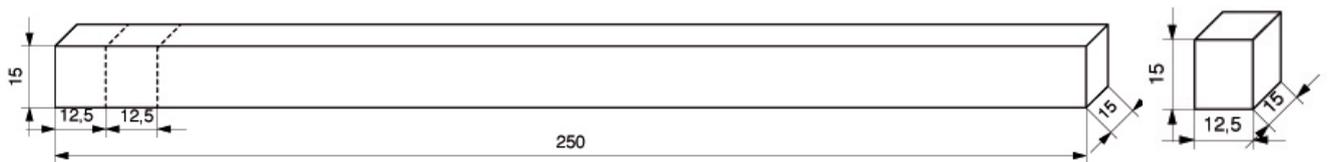
Tracciare lungo il perimetro esterno del cubetto di 50x50x50 una riga a 15 mm dal bordo. Segare lungo questa linea mediante seghetto alternativo oppure uno per tagli fini. Levigare le superfici di taglio. Tracciare sulla parte di 50x50x15 due diagonali e praticare al centro un foro da 5 mm.

III. 3



4. Tracciare sul listello di legno 250x15x15 mm due pezzetti da 12,5 mm. Eseguire il ritaglio mediante seghetto alternativo oppure uno per tagli fini. Levigare le superfici di taglio. (ill. 4)

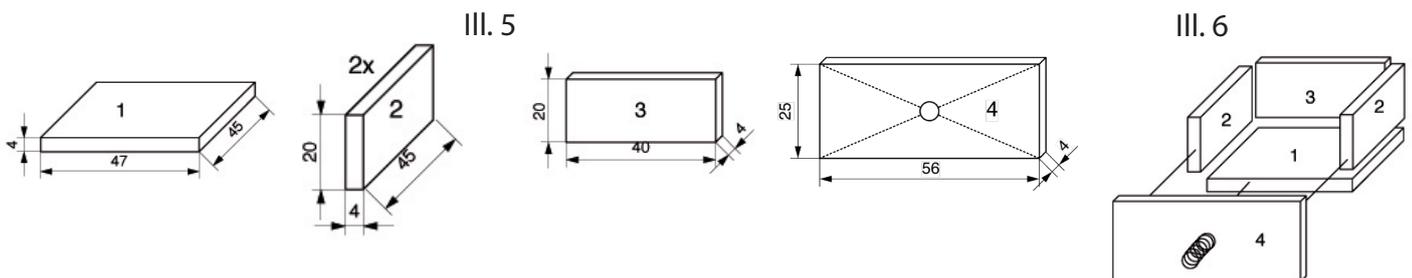
III. 4



5. Realizzazione dello scomparto trucioli

Tracciare sulla parte nr. 4 dei diagonali. Eseguire al centro un foro da 5 mm.

Assemblando le parti ritagliate dal compensato (misure visibili nell'ill. 5) e ill. 6 si ottiene lo scomparto per i trucioli.



6. Mollette per le braccia, testa e scomparto trucioli

Suddividere mediante tronchese la molla allegata in tronconi uguali.

Siccome per il robot servono 4 spezzoni di molla i singoli pezzi non devono essere troppo lunghi. La lunghezza può essere determinata a scelta individuale.

Cenno:

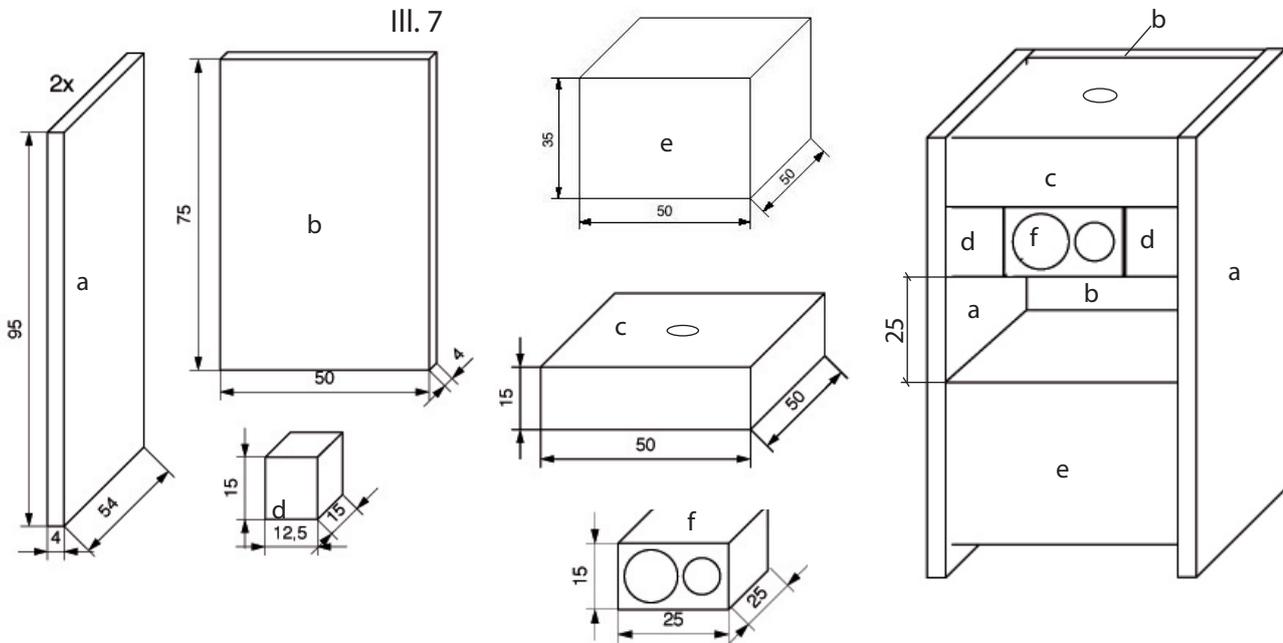
Il pezzo che serve per lo scomparto trucioli può essere più corto rispetto agli altri perché serve solamente come presa.



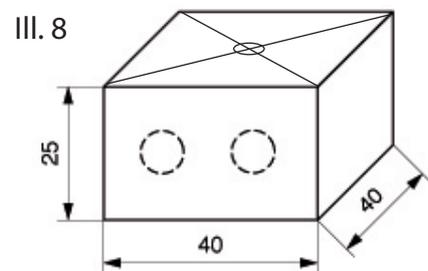
Guida al montaggio

7. Realizzazione del corpus

Per il corpo vanno assemblate le parti ritagliate a e b visibili nell'illustrazione e quelli realizzate al comma 3 e 4 (ill. 7). Seguire attentamente le denominazioni delle singole parti.
Incollare il temperamatite nella rientranza predisposta con le lame rivolte in basso.

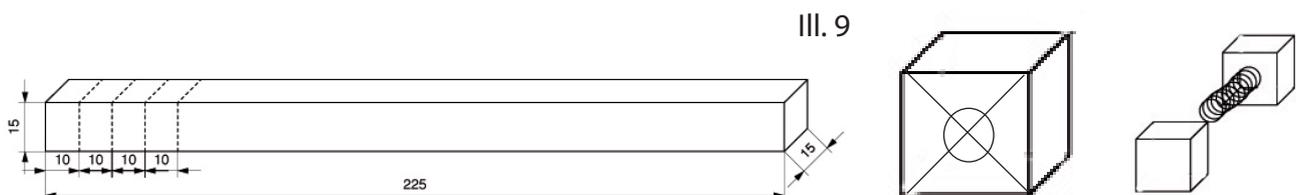


8. Tracciare due diagonali al lato inferiore della testa ottenendo il punto centrale ed eseguire un foro da 5 mm e della profondità di ca. 5 mm. (vedi ill. 8)



9. Realizzazione delle braccia

Tracciare e ritagliare dal listello di 225x15x15 4 pezzetti della lunghezza di ca. 10 mm. Tracciare su ognuno delle diagonali ottenendo il punto centrale. Eseguire dei fori da 5 mm e della profondità di ca. 5 mm. Assemblare sempre due dadi con un pezzo di molletta. (vedi ill. 9)



Guida al montaggio

10. Assemblaggio del Robot temperamatite

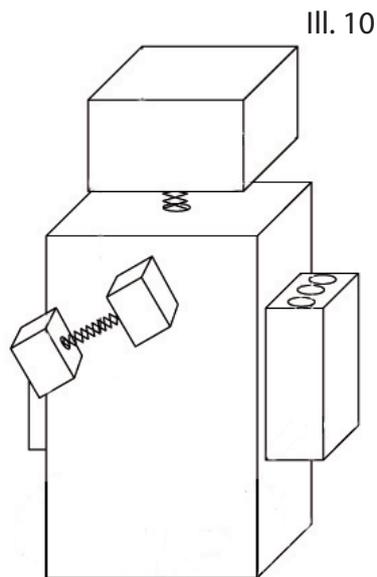
Fissare la testa con uno spezzone di molletta. Incollare lo zaino con i fori rivolti in alto al lato posteriore del corpo.

Incollare le braccia realizzate al comma 9 al lato laterale del corpo.

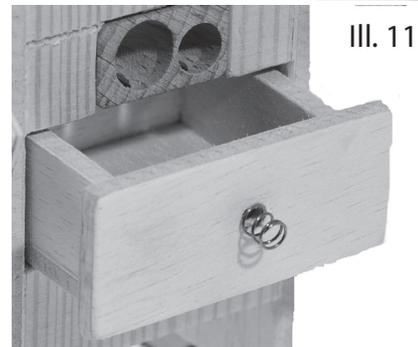
Incollare le rotelle inserite nel nastro cingolate ai lati esterni del corpo. (ill. 10a)

Cenno:

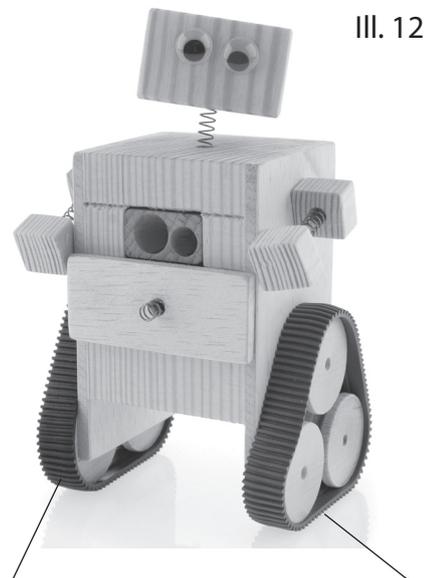
Badare che le due rotelle inferiori sporgano oltre il lato laterale in modo identico.



11. Inserire lo scomparto dei trucioli sotto il temperamatite nella rientranza predisposta. (ill. 11)



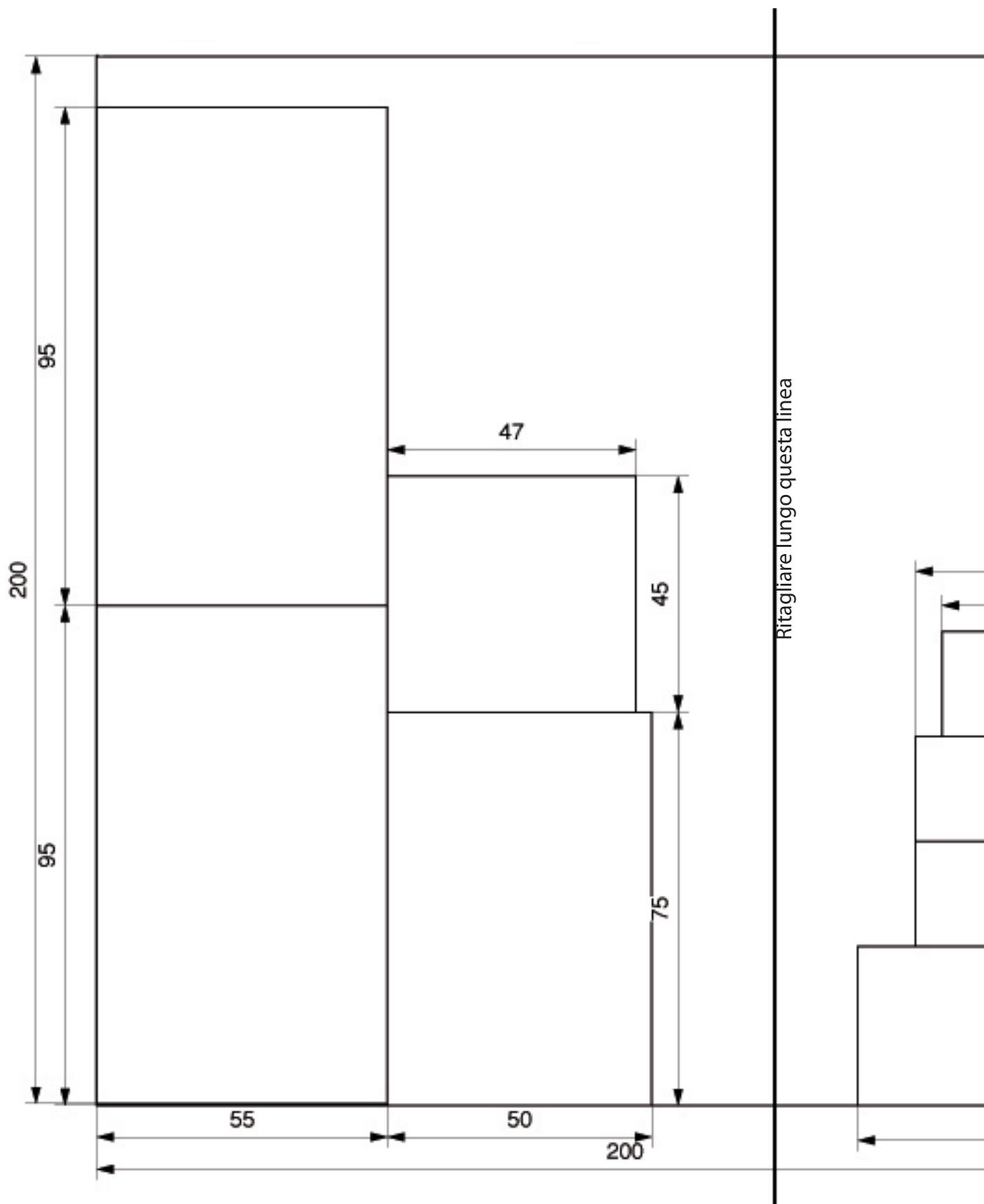
12. Se il nostro Robot dovesse rimanere nei colori naturali del legno basta incollare gli occhi mobili. Per chi volesse dipingerlo dovrebbe incollare gli occhi dopo aver fatto la pittura.



Le rotelle devono avere ai due lati la medesima distanza dal fondo in modo che il robot temperamatite abbia posizione diritta.

Guida al montaggio

Sagoma scala 1:1



BAUANLEITUNG

Sagoma scala 1:1

