



Stromversorgung herstellen

Blütenblätter anmalen

USB-Steckernetzteil organisieren



Evaluieren Projektergebnis

Blütengestelle an Blütenboden (Grundplatte) anbringen

Clips mit der Krone verbinden

Gruppenaufgaben definieren

Kabel aus dem Blütenkelch führen

Krone auf das Gewinde des Schrittmotors eindrehen

Krone mit Wellensicherung und Mutter verbinden

Beleuchtungsfarbe der Roboterblume ändern

Dokumentation (Film)

Lichtleiter bündeln und einfädeln

Schrittmotor an Blütenboden (Grundplatte) anschrauben

Blüte in Blütenkelch (Schale) einsetzen

Arbeitsplatz vorbereiten

Lichtleiter zuschneiden

Micro USB Kabel an Applikations Board (Elektronik) anbringen

Anschluss von Berührungs- oder Lichtsensor

Baukasten auf Vollständigkeit prüfen

Blütengestelle der Größe nach sortieren

Blütenblätter ausstanzen

Arbeitsplatz aufräumen

Schlauch für Lichtleiter zuschneiden

Sensorkabel an Applikations Board anbringen

Analyse biologisches Vorbild (Blütenblätter)

Blütenblätter anbringen

Steuerung prüfen/Testen

Evaluieren Teamarbeit

Verschiedene Öffnen & Schließen Szenarien durch probieren

Roboterblume auseinanderbauen

Krone bis auf Blütenboden herunter schrauben und ausrichten

Projektfortschritt überwachen

Projektplan ausdrucken

Verbindung zum Smartphone herstellen

Blütenblätter falten

Start

1

2

3

Datum:

Teamname:

4

5

6

7

8

9

10

11

12

13

14

15

16

17

18

19

20

21

22

23

24

25

26

27

28

29

30

31

32

33

34

35

36