

**Bionic Elephant:** Aufgaben (als Kärtchen zum Ausschneiden gedacht) (DE)

<b>Batterien / Akkumulatoren in Steuerung einlegen</b>	<b>Zwischenplatten basteln</b>	<b>Verbindungsstück mit 3-armiger Halterung verbinden</b>	<b>Auswertung Projektergebnis</b>
<b>O-Ringe auf Verbindungsstück ziehen</b>	<b>Material besorgen (Malerrollen, Pappe)</b>	<b>Wasserdichten Servomotor an Verbindungsstück anbringen</b>	<b>Bewegung und Greifvorgang optimieren</b>
<b>Servomotoren an 3-armiger Halterung montieren</b>	<b>Zwischenplatten und Malerrollen abwechselnd auffädeln</b>	<b>3-armige Halterung mit Rüssel verbinden</b>	<b>Dokumentation (Film)</b>
<b>Körper mit Verbindungsstück verbinden</b>	<b>Blauen Silikonschlauch durch das mittlere Loch führen</b>	<b>FinRays® auf den Grundkörper des Greifers schieben</b>	<b>Arbeitsplatz vorbereiten</b>
<b>Malerrollen zuschneiden</b>	<b>3 Kabelbinder für die FinRay®-Greifer-Konstruktion montieren</b>	<b>Optional: Weiterführende Entwicklungen</b>	<b>Vollständigkeit des Baukastens überprüfen</b>
<b>Servomotoren mit Steuerung verbinden</b>	<b>Kabelbinder durch mittleren Schlauch und Greifer-FinRays® führen</b>	<b>Steckerkabel der Servomotoren durch Ösen in 3-armiger Halterung führen</b>	<b>Arbeitsplatz aufräumen</b>
<b>Blauen Silikonschlauch ablängen</b>	<b>Gerät mit WLAN der Steuerung verbinden</b>	<b>Kabelbinder mit drei äußeren Ruderhörnern verbinden</b>	<b>Protokoll schreiben</b>
<b>Anschluss der Steuerung prüfen und testen</b>	<b>Optional: Verschieden Materialien für die Balgstruktur testen</b>	<b>Greifgegenstände besorgen</b>	<b>Roboter auseinanderbauen</b>
<b>Mittlerer Kabelbinder mit Ruderhorn des wasserdichten Servomotors verbinden</b>	<b>Projektplan ausdrucken</b>	<b>Projektfortschritt überwachen</b>	<b>„Zeitnehmer“ bestimmen</b>
<b>Weitere Design-Elemente entwerfen und anbringen</b>	<b>Analyse biologisches Vorbild</b>	<b>Auswertung Teamarbeit</b>	<b>Steuerung in transparenten Körper schieben</b>

