Batterien / Akkumulatoren in Steuerung einlegen	FinRay® montieren/zusammenbauen	FinRay® Flosse mit Ruderhorn von Servomotor verbinden	"Zeitnehmer" bestimmen
O-Ringe auf Verbindungsstück ziehen	Wasserbecken besorgen	Wasserbecken mit Wasser füllen	Gerät mit WLAN der Steuerung verbinden
Servomotor an FinRay® Flosse montieren	Silikonschlauch an FinRay® Flosse anbringen	Steuerung in transparenten Körper schieben	Dokumentation (Film) / Auswertung Projetergebnis
Verbindungsstück mit Körper verbinden	Seitenflossen an Körper anbringen	Fin Ray® Flosse trocken testen	Arbeitsplatz vorbereiten
FinRay® Flosse an Verbindungsstück anbringen	Schwimmlage des Fisch austarieren	Optional: Weiterführende Entwicklungen	Baukasten auf Vollständigkeit überprüfen
Servomotor Kabel durch Silikonschlauch / Loch ziehen	Arbeitsplatz aufräumen	Projektfortschritt überwachen	Projektplan ausdrucken
Flosse und Silhouette basteln	Servomotor mit Steuerung verbinden	Dichtheit prüfen	Flossenformen recherchieren
Material besorgen (Flosse Silhouette, Tarierung)	Anschluss der Steuerung prüfen und testen	Optimieren (Form, Fortbewegung)	Roboter auseinanderbauen
Flosse und Silhouette anbringen	Analyse biologisches Vorbild	Auswertung Teamarbeit	Protokoll schreiben