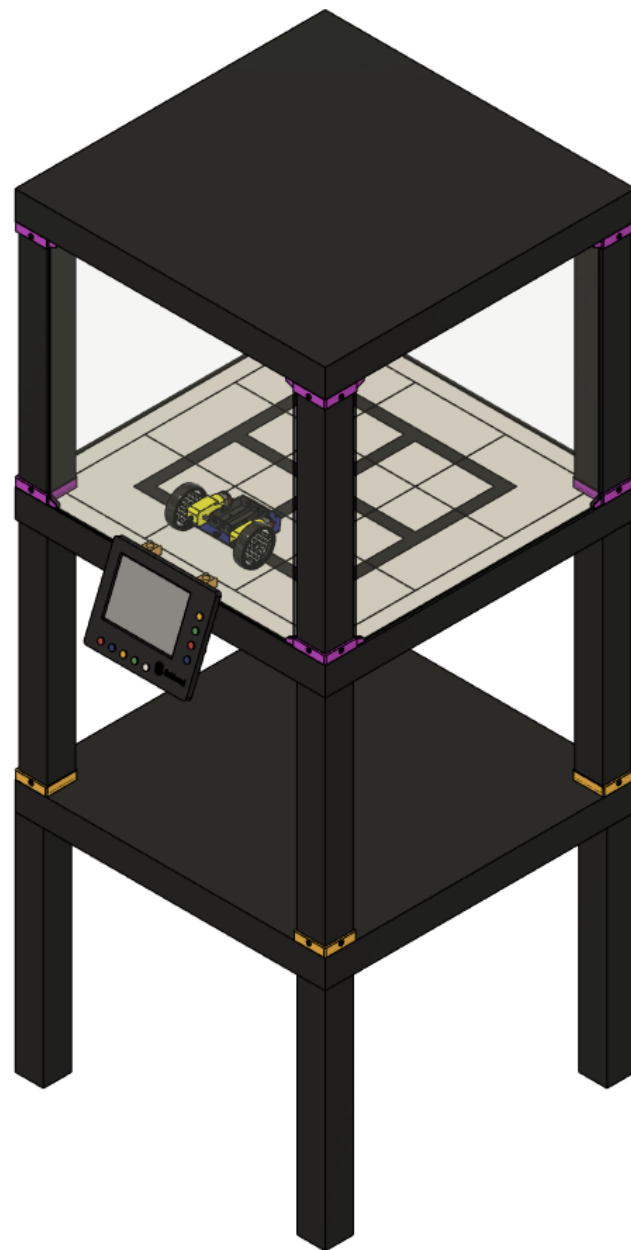


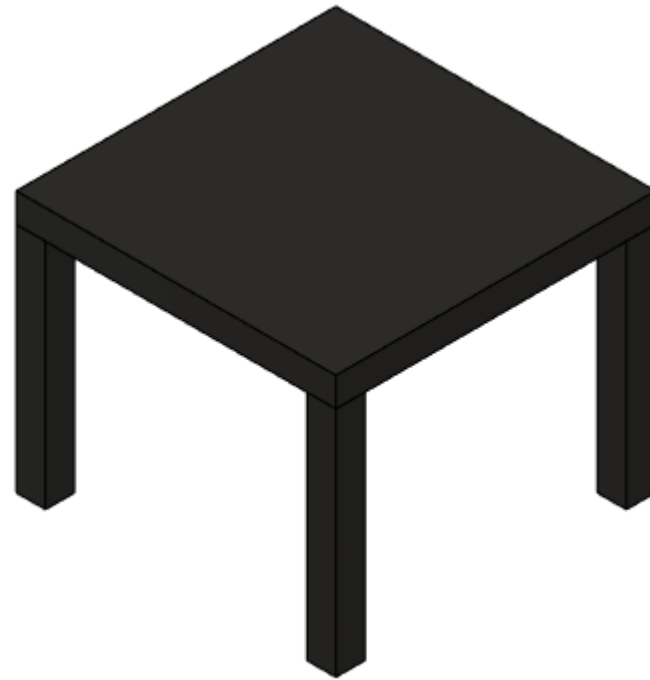
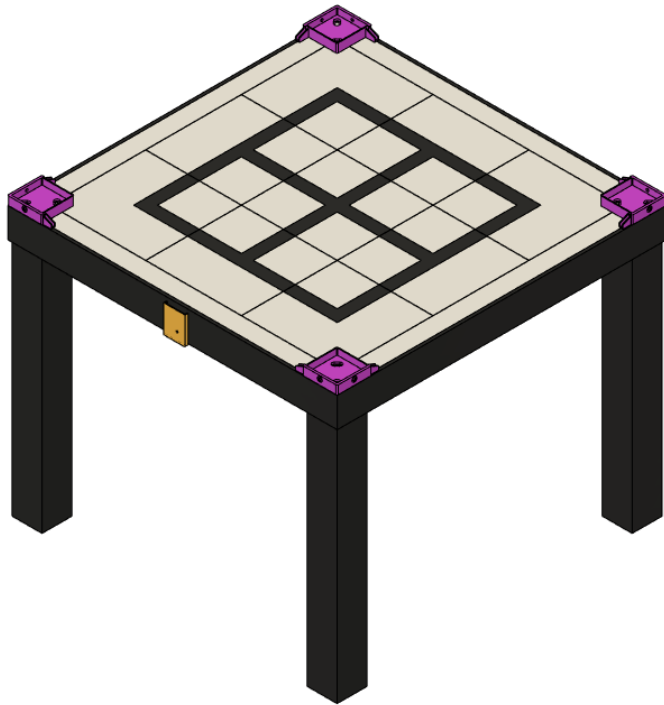
STEM Box

upute za sastavljanje

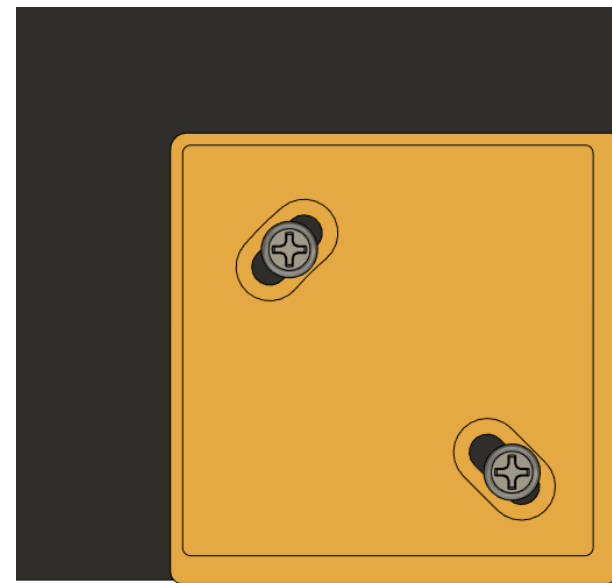
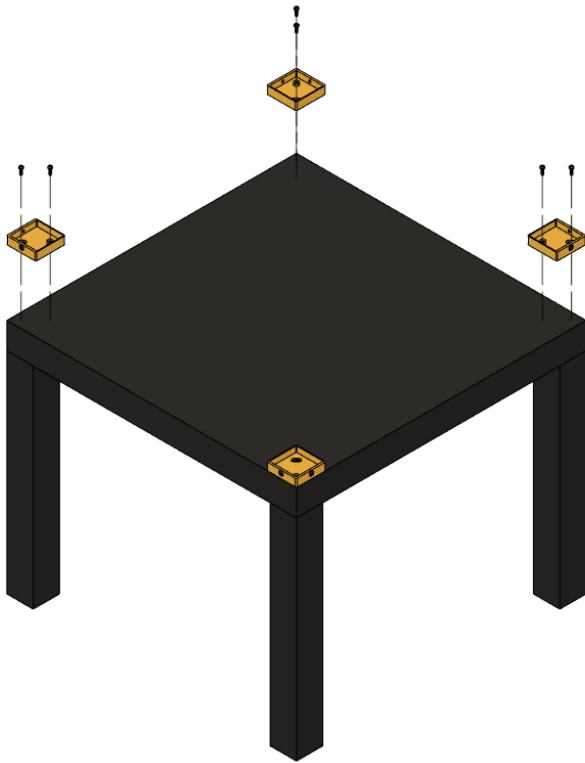


1. Spojite noge na modificiranu i na jednu nemodificiranu ploču stola.

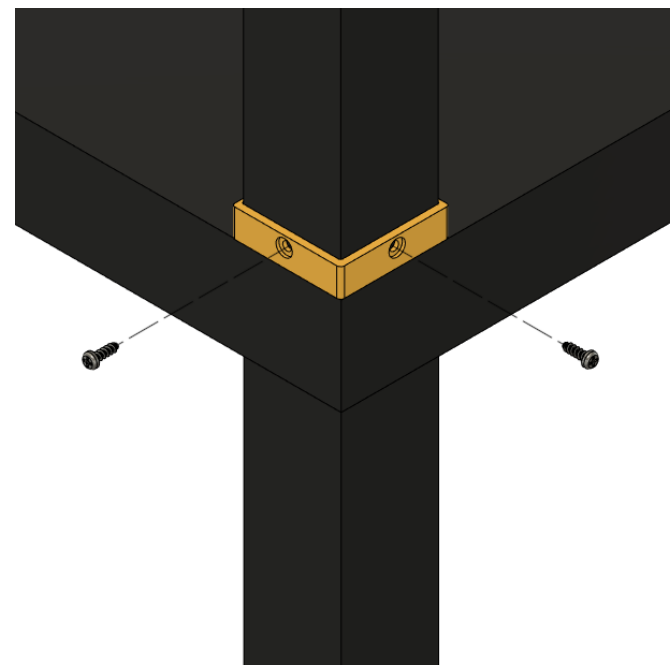
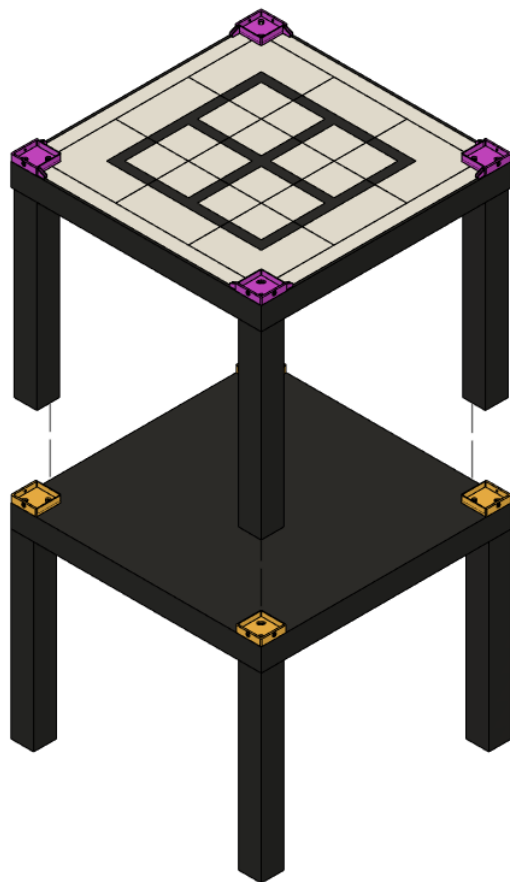
Napomena: Na treću ploču ne spajamo noge.



2. Narančaste kutnike pričvrstite na nemodificirani stol. Pozicionirajte ih uz sami rub stola i pričvrstite vijcima. Pazite da su kutnici orijentirani kao na slici.

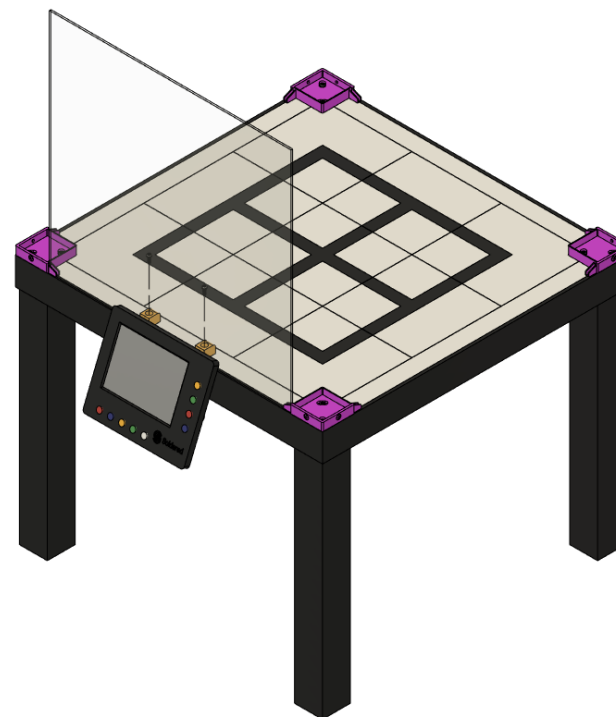
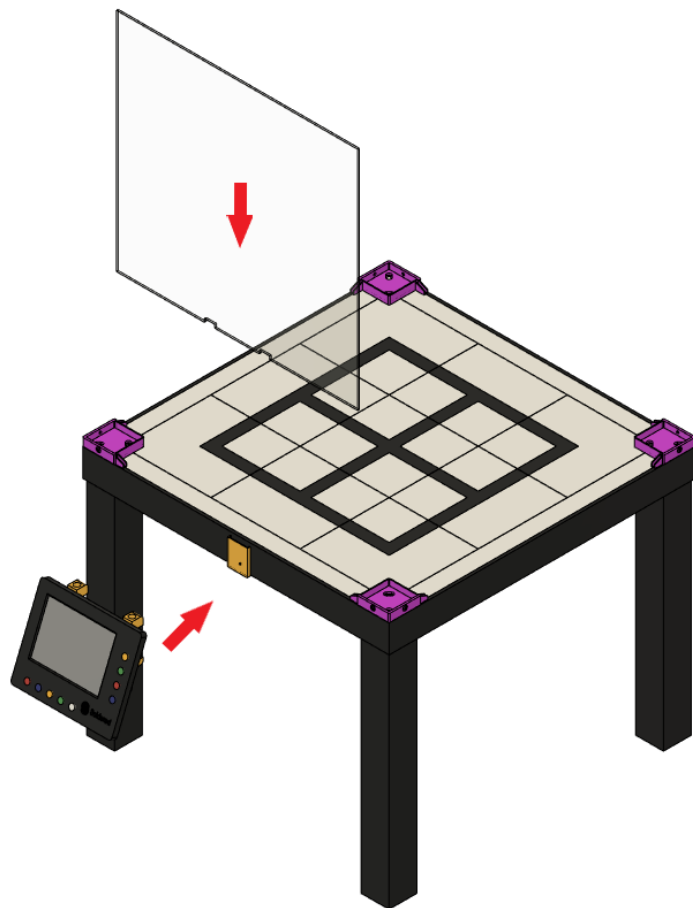


3. Umetnite noge stola sa stazom u narančaste kutnike i pričvrstite ih vijcima.

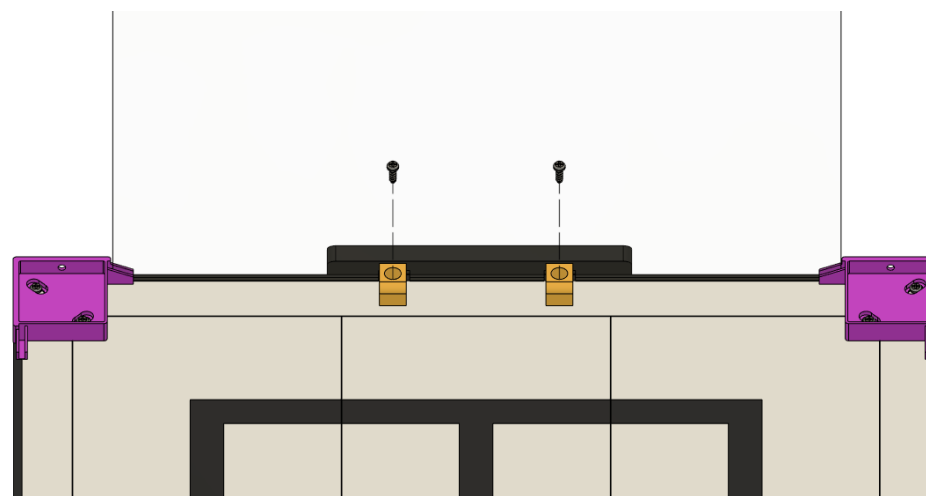


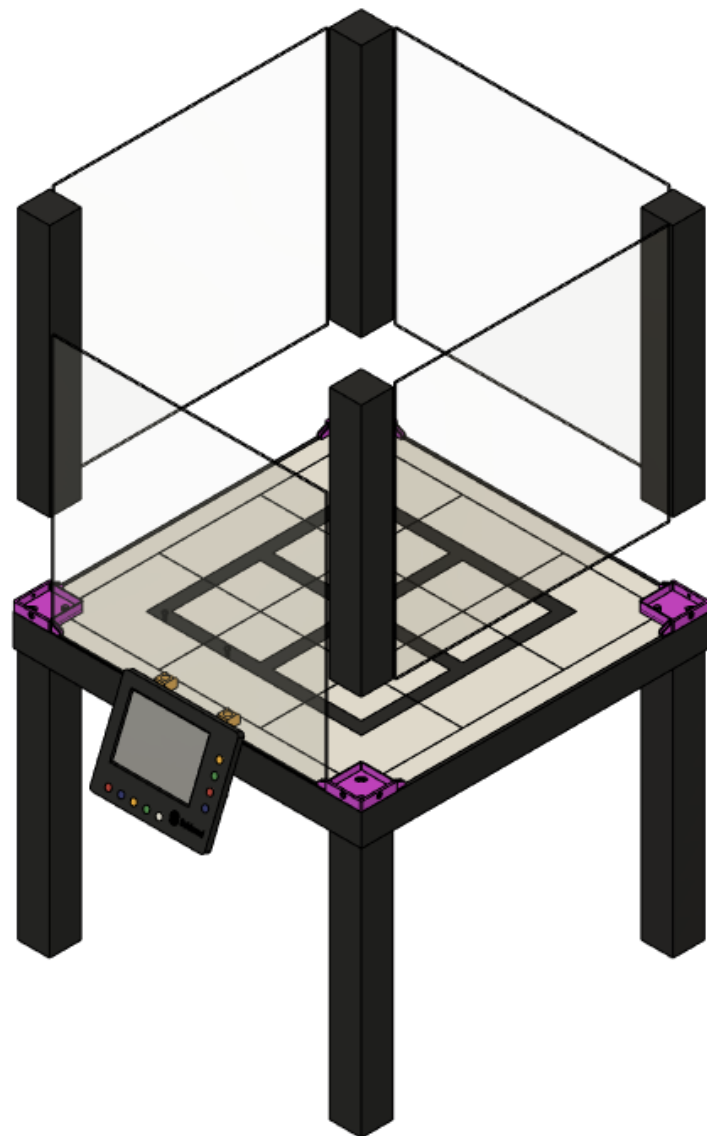
4. Umetnite nosače na stražnju stranu upravljačkog modula. Utor na gornjoj strani nosača tlocrtno mora biti vidljiv kao na donjoj slici.



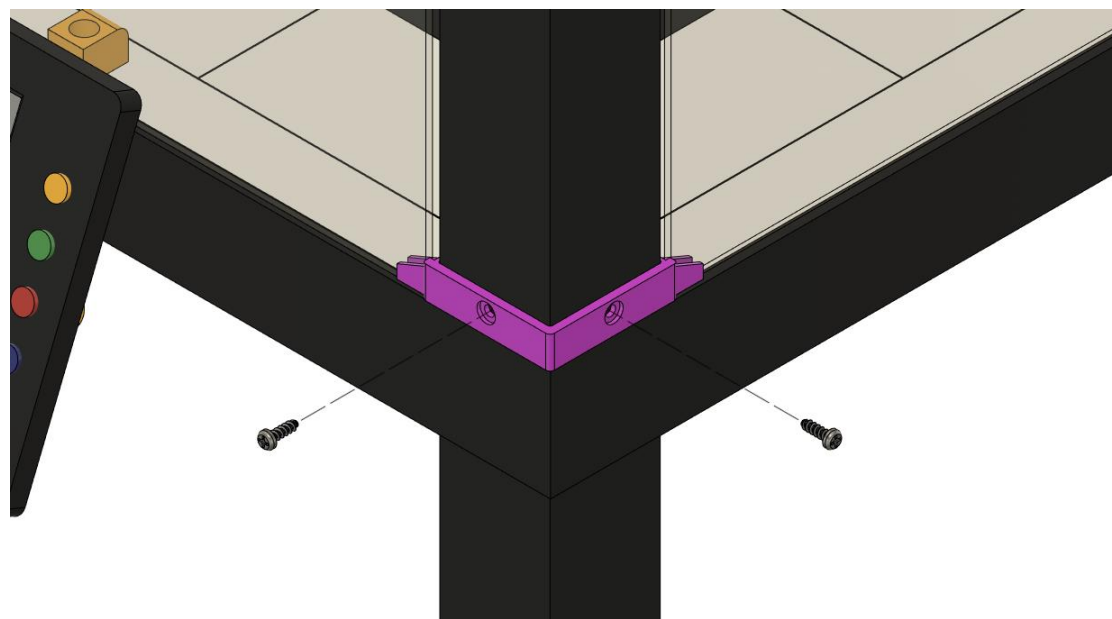


5. Umetnite upravljački modul na stol tako da poziciju odredite umetanjem pleksiglasa koji na sebi ima 2 utora unutar kojih ćete pozicionirati nosače modula.
6. Pričvrstite nosače vijcima.

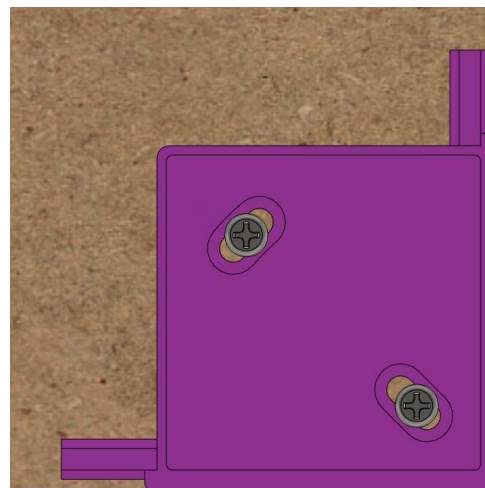
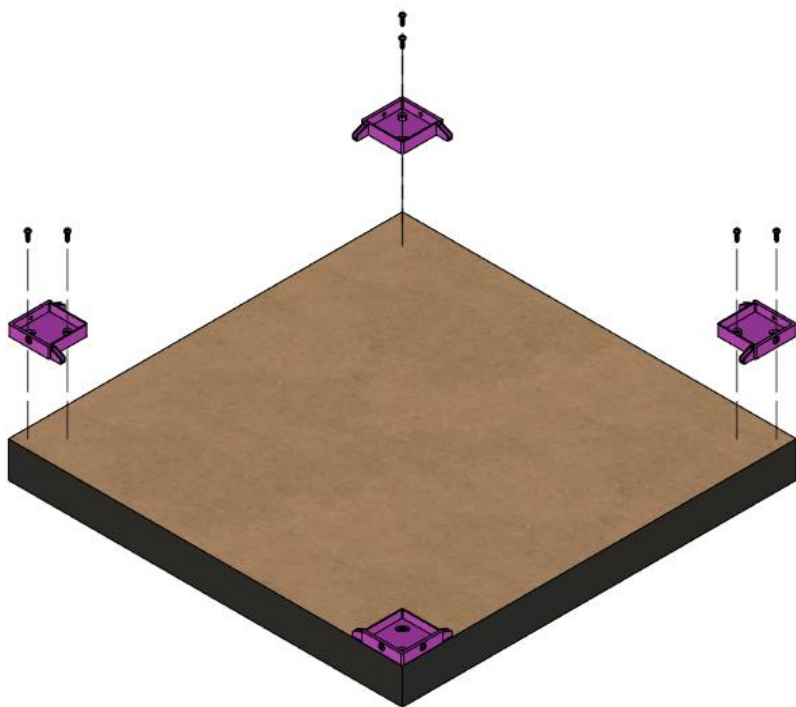


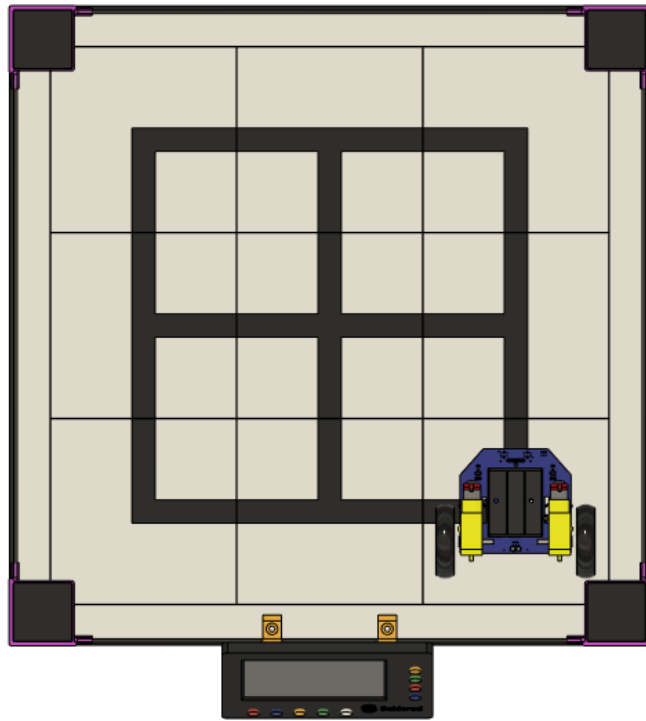


7. Umetnite 4 noge i preostala 3 pleksiglasa u utore kao na slici.
8. Svaku nogu pričvrstite s dva vijka.



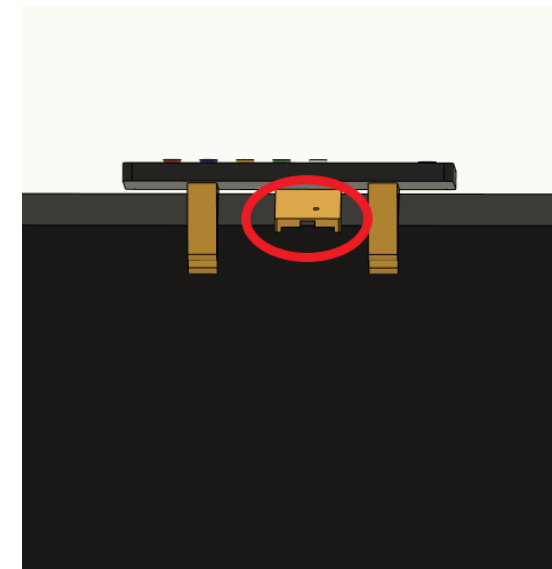
9. Ljubičaste kutnike pričvrstite na donju stranu ploče preostalog stola. Pozicionirajte ih uz sami rub stola i pričvrstite vijcima. Pazite da su kutnici orijentirani kao na slici.

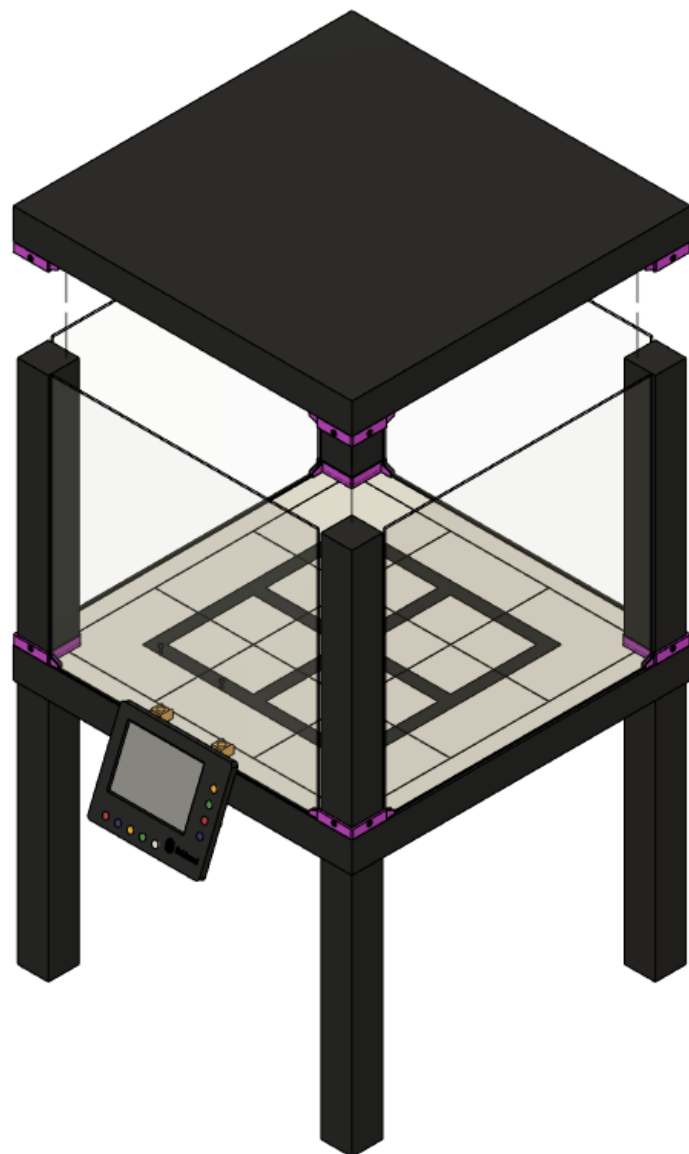




10. Smjestite modificiranog robota u kućište na stazu. Uključite ga i pozicionirajte u donji desni kvadrat.
11. Ljubičasti USB kabel upravljačkog modula priključite u ispravljač te potom priključite na mrežu.

12. Uz pomoć dodatnog USB kabela na isti ispravljač priključite i punjač robota koji je pričvršćen za stol iza upravljačkog modula.
13. Ispitajte funkcionalnost robota prateći upute na upravljačkom modulu.





14. Nakon ispitivanja funkcionalnosti, ploču stola na koju ste pričvrstili ljubičaste kutnike spojite s kućištem u kojem se nalaze staza i robot.
15. Obratite pažnju na umetanje pleksiglasa u vodilice kutnika.
16. Pričvrstite gornju ploču sa po dva vijka na svakom kutniku.

