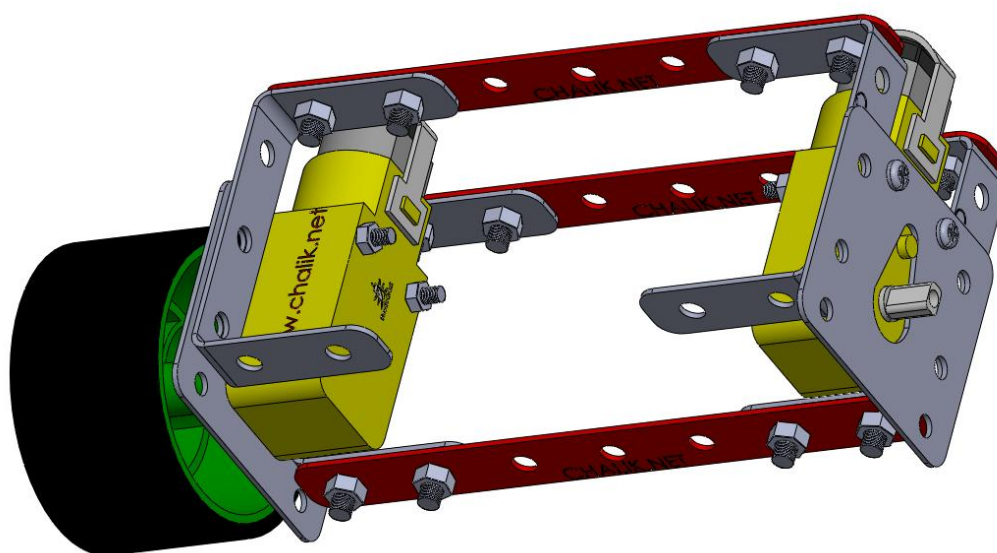
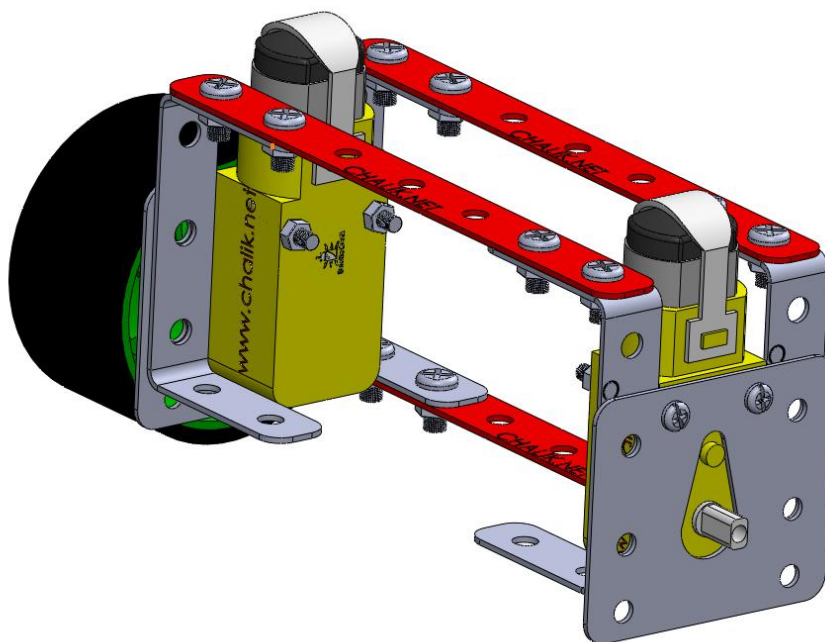


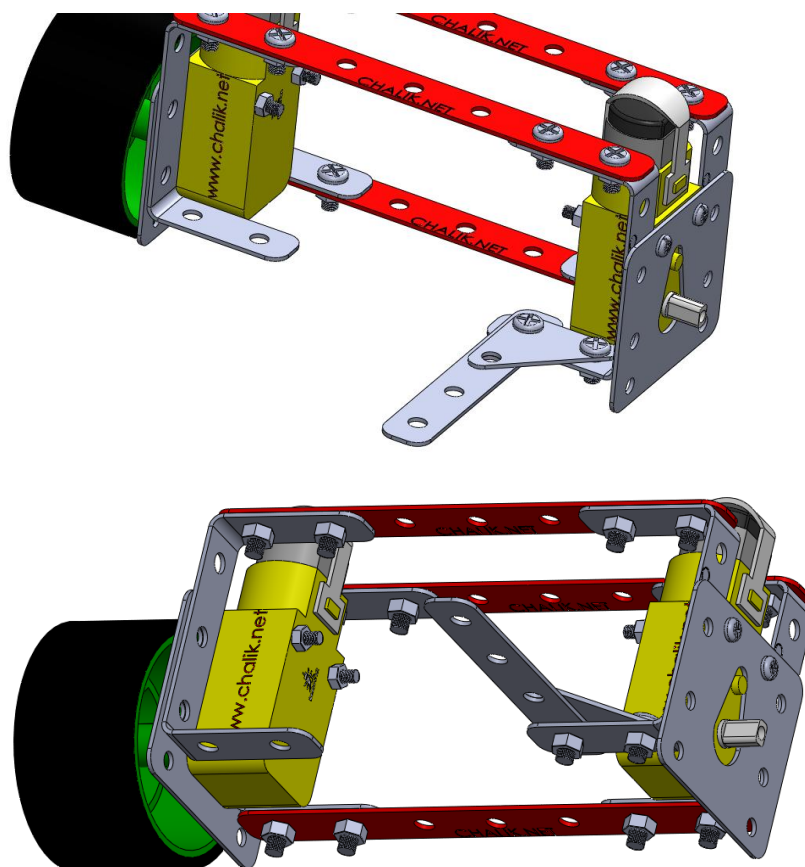
ربات فوتبالیست (جدید)

این ربات در چند مرحله در تصاویر زیر نمایش داده شده است.

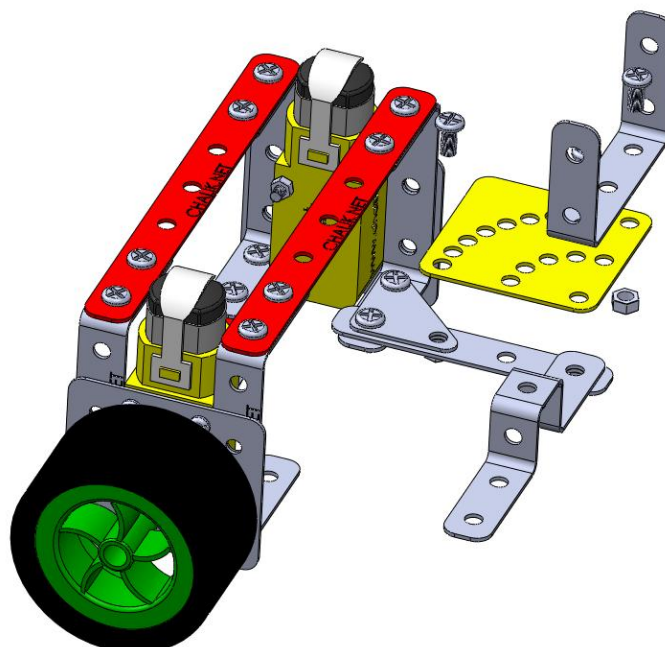
۱ - مرحله اول از دو جهت مختلف

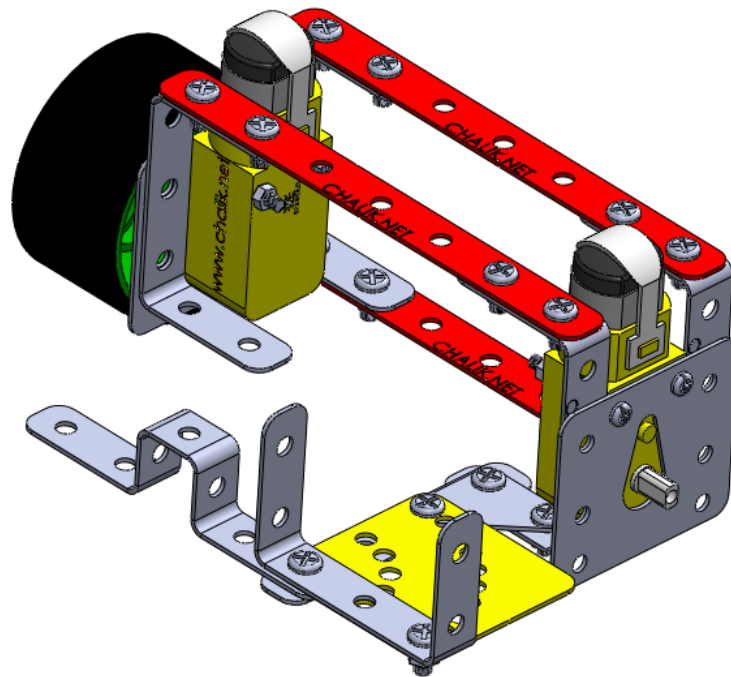
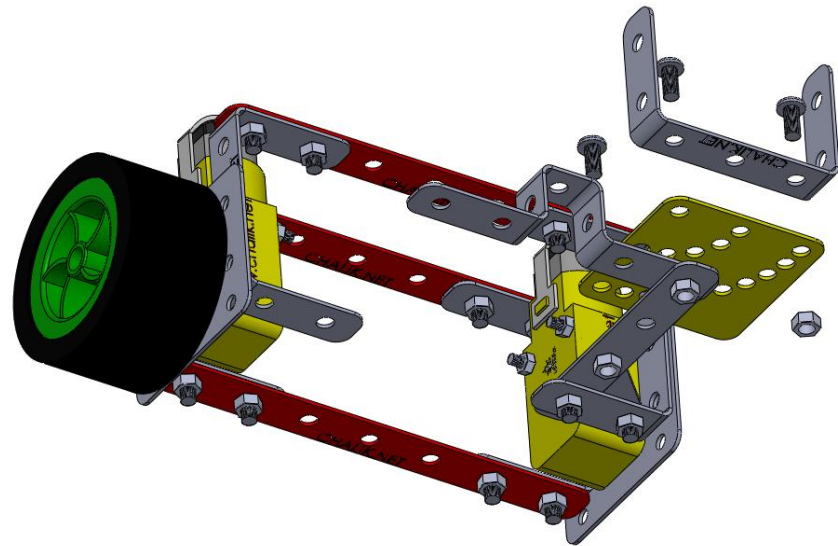


۲- مرحله دوم از دو نمای مختلف

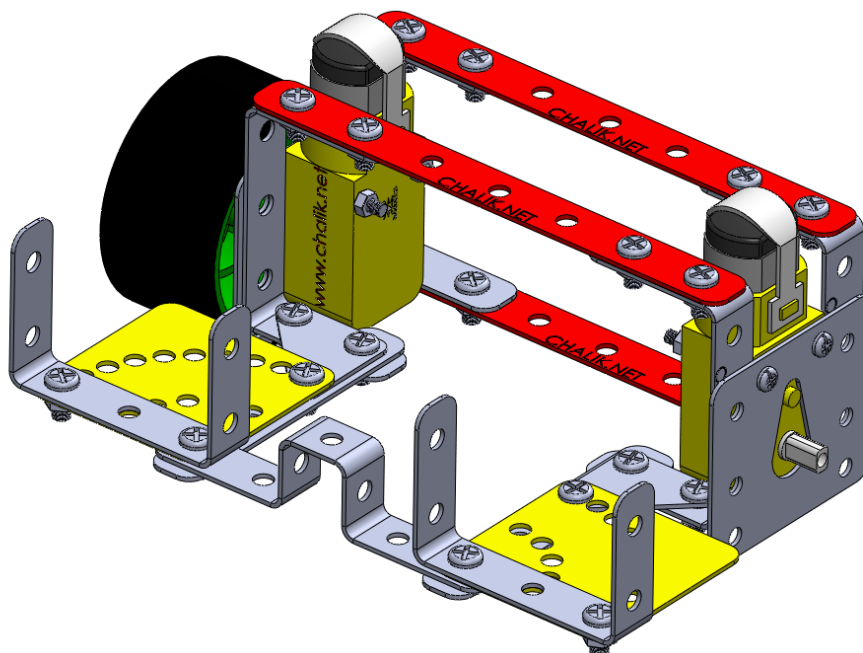


۳- مرحله سوم از چند جهت مختلف

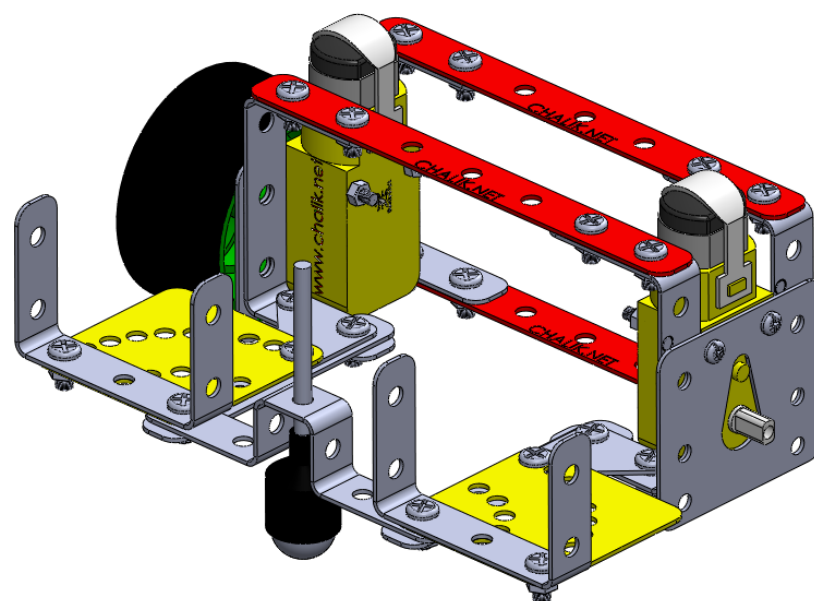




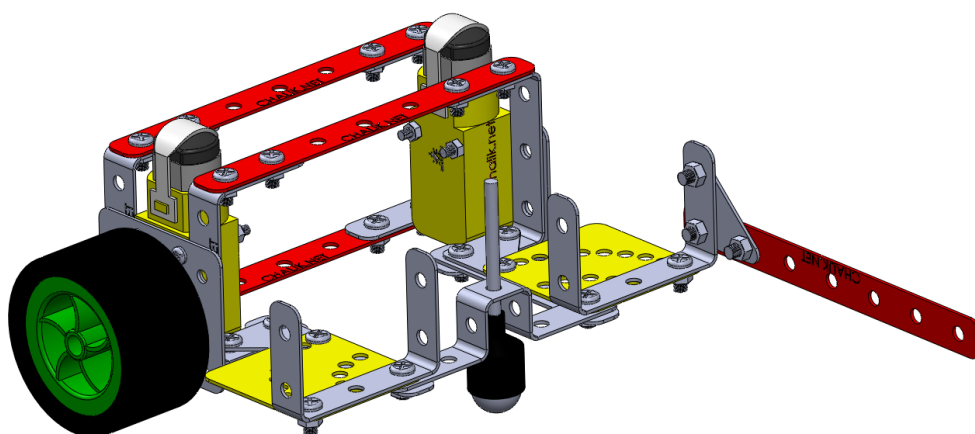
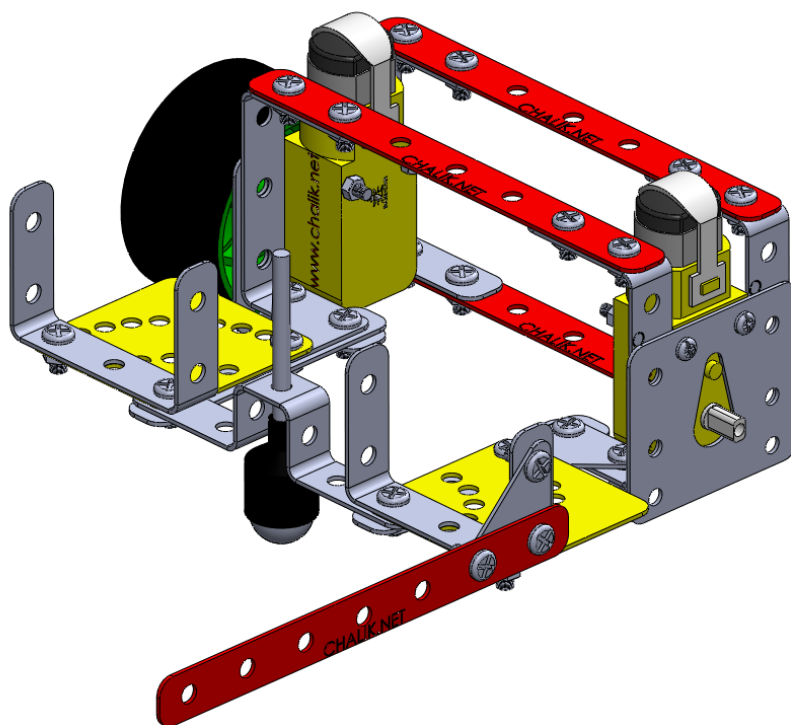
۴- مرحله ۲ و ۳ را برای جهت روبرو نیز انجام می دهیم. (ربات تا اینجا به شکل زیر خواهد بود)



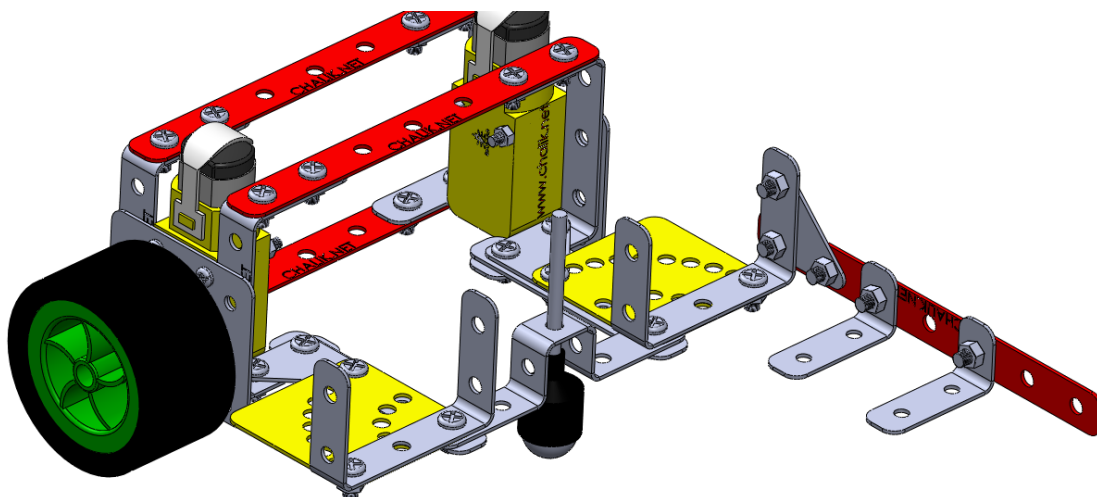
۵- چرخ هرزگرد را مانند تصویر زیر در جای خود قرار دهید



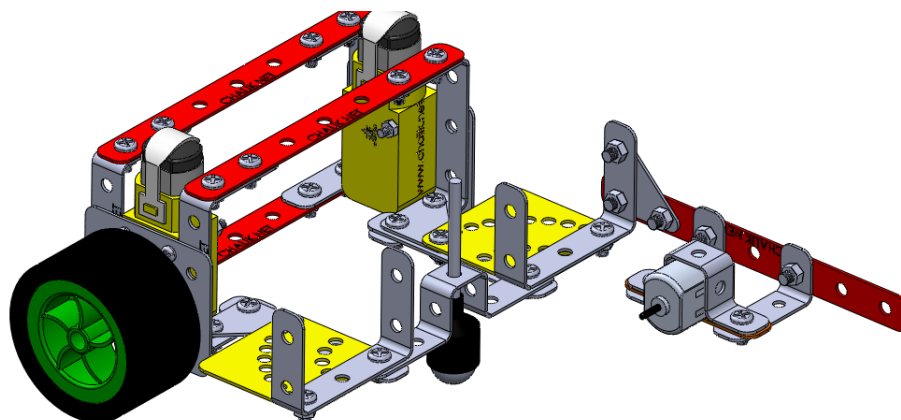
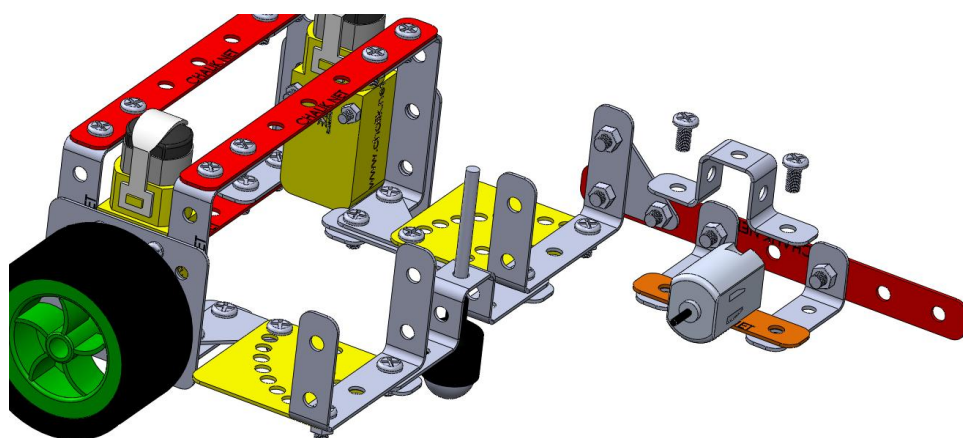
۶- در این مرحله بازوهای برای حمل توپ نصب میکنیم در تصاویر زیر میبینید



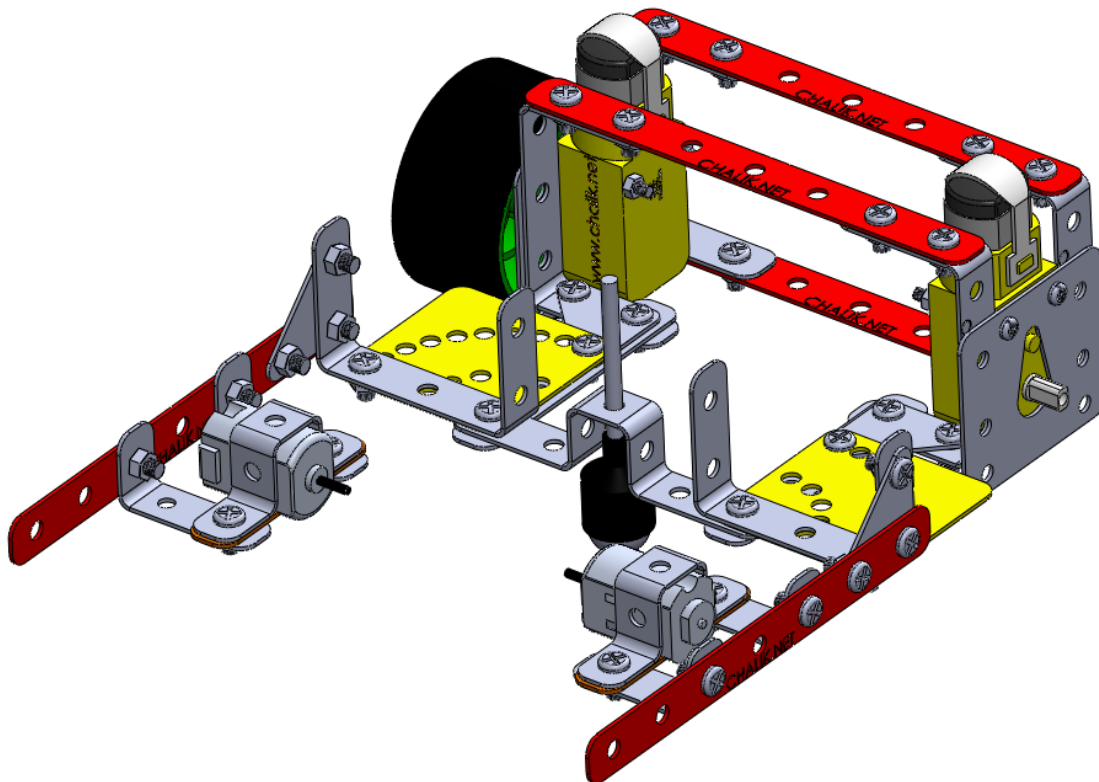
۷- محل نصب شوتر (مرحله اول)



۸- محل نصب شوتر (مرحله دوم)



۹- مرحله ۷ و ۸ را برای سمت مقابل نیز انجام می دهیم



توجه داشته باشید با سوراخهایی که روی صفحه زاویه (زرد رنگ) وجود دارد میتوانید دهانه حمل توپ را با زاویه بیشتری باز یا بسته کنید. برای این کار میتوانید پیچ هایی را که در شکل زیر مشخص شده جابجا کنید.

