





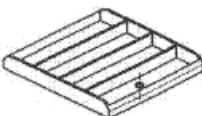
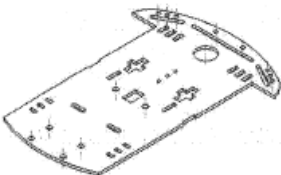
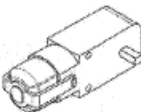
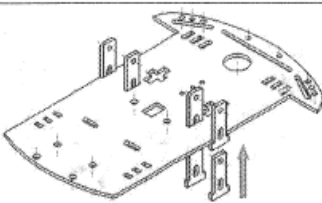
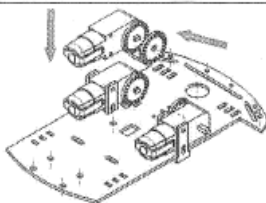
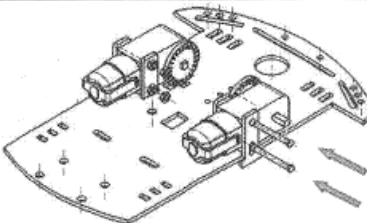
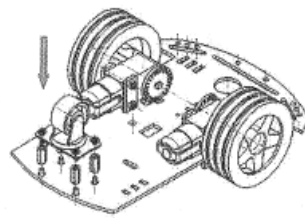
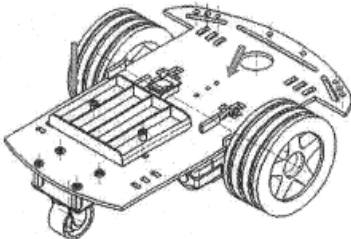
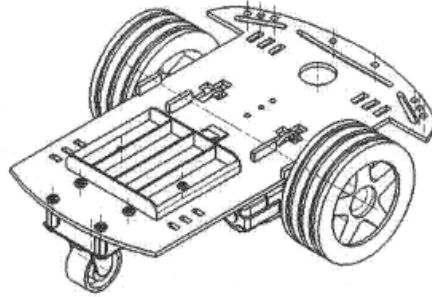

M3 x 30 mm 4ks	Sloupek M3 x 8 mm 4ks	M3 x 8 mm 10ks
		
Disk 2ks	Matice M3 10ks	Držák 4ks
		
Tlačítko napájení	Kolo 2ks	Univerzální kolo 1ks
		
Box na baterie	Podvozek 1ks	Motor 2ks

	
Skrz desku podvozku protáhněte 4ks držáky pro upěvnění motoru.	Na motory (2ks) nasadte disky a usadte je do držáků motorů.
	
Motory upevněte pomocí šroubů M3x30mm (4ks)	Upevněte univerzální kolo pomocí šroubů M3x8mm. Mezi kolo a podvozek vložte sloupky.
	
Pomocí dvou šroubů M3x8mm upevněte box na baterie.	Arduino robotický podvozek