

4M3381 – דרקון רובוטי



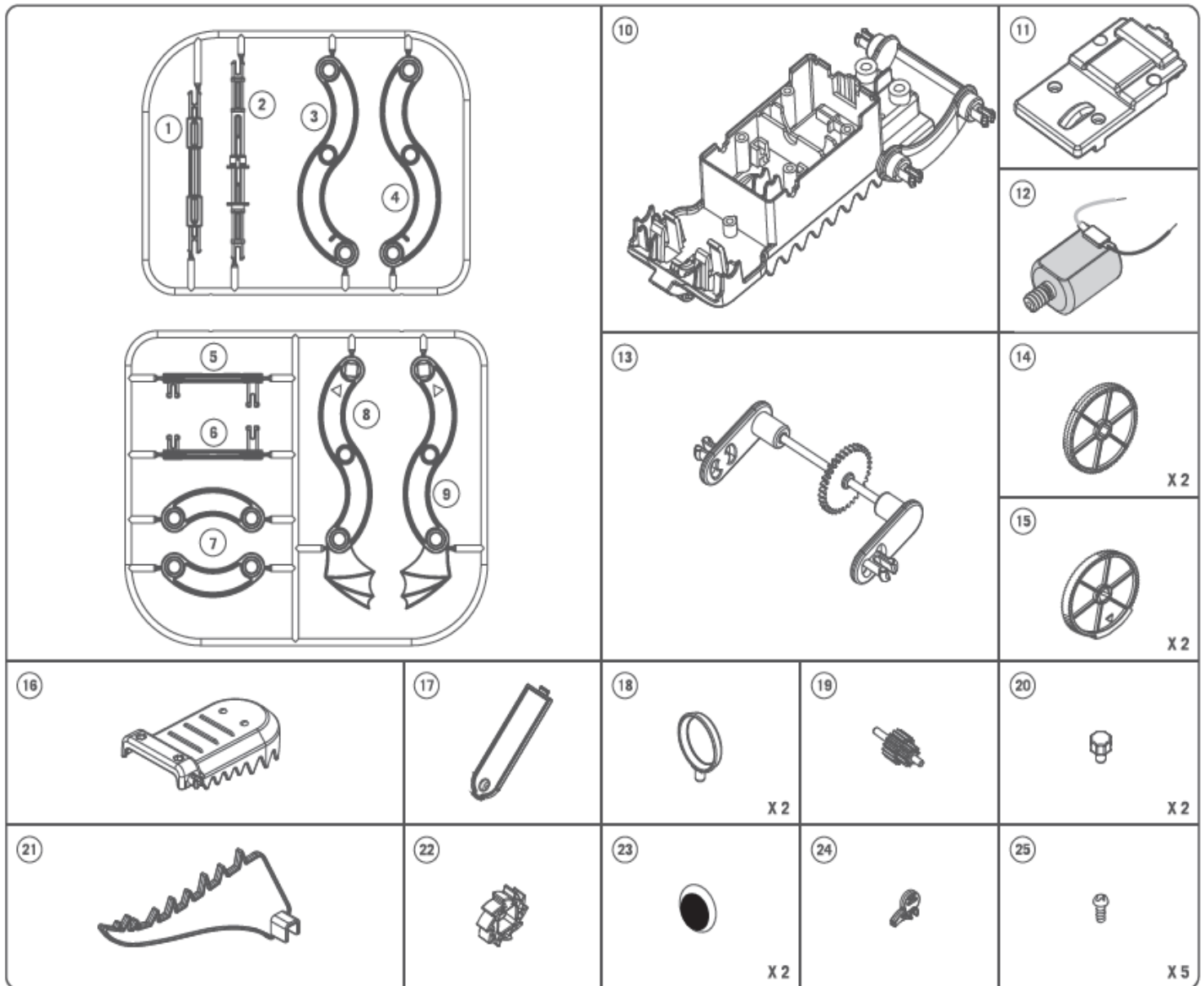
A. הודעות בטיחות

1. אנא קראו את כל ההנחיות האלה בקפידה.
2. השגחה וסיוע של אדם מבוגר מומלצים בכל עת.
3. ערכה זו מיועדת לשימוש על ידי ילדים מעל גיל 8.
4. ערכה זו והמוצר המוגמר מכילים חלקים קטנים המהווים סכנה לחנק. הרחיקו מהישג ידם של ילדים מתחת לגיל 3.
5. מספריים נדרשות אולם לא כלולות בערכה זו. נדרשת השגחה של אדם מבוגר בעת השימוש בהן.

B. השימוש בסוללות

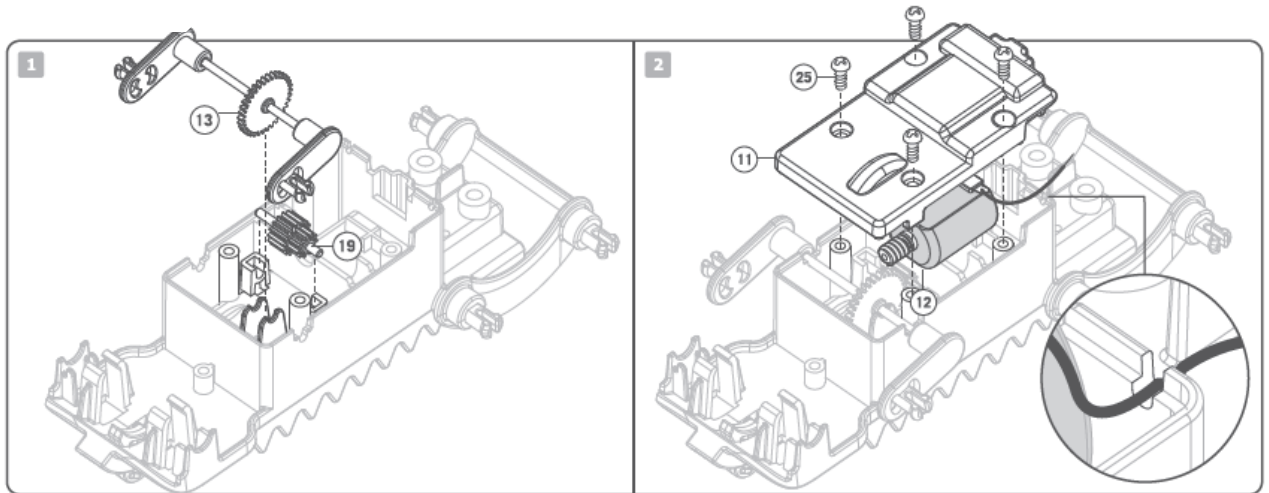
1. המוצר מצריך סוללת "AA" אחת 1.5 וולט (לא כלולה).
2. להשגת תוצאות מיטביות, השתמשו תמיד בסוללת טרייה.
3. וודאו שאתם מכניסים את הסוללות עם הקוטביות הנכונה.
4. הוציאו את הסוללה מהערכה כאשר אינה בשימוש.
5. החליפו סוללה ריקה מיד וזאת על מנת למנוע נזק אפשרי לערכה.
6. סוללה נטענת יש להוציא מהערכה טרם טעינתה החוזרת.
7. סוללה נטענת יש להטעין מחדש תחת השגחת אדם מבוגר.
8. וודאו כי המגעים שבתא הסוללה אינם מקוצרים.
9. אין לנסות ולהטעין מחדש סוללות שאינן נטענות.

C. תכולת המארז

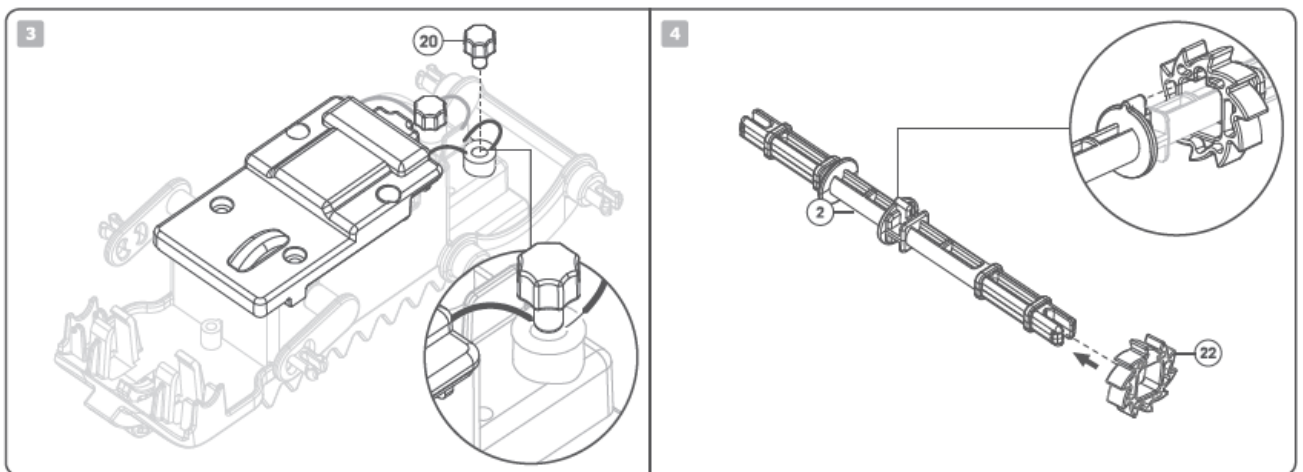


חלק 1: ציר פלסטיק קצר X 1, חלק 2: ציר פלסטיק ארוך X 1, חלק 3: חיבור בצורת S (ימין) X 1, חיבור בצורת S (שמאל) X 1, חלק 5: חיבור מעוקם עם פין (ימין) X 1, חלק 6: חיבור מעוקם עם פנינים (שמאל), חלק 7: חיבור מעוקם עם חריצים X 2, חלק 8: חיבור בצורת S עם כנפיים (ימין) X 1, חלק 9: חיבור בצורת S עם כנפיים (שמאל), חלק 10: גוף X 1, חלק 11: כיסוי לתיבת הילוכים X 1, חלק 12: מנוע X 1, חלק 13: ציר מתכת ארוך עם ארכובה X 1, חלק 14: גלגל קדמי X 2, חלק 15: גלגל אחורי X 2, חלק 16: ראש X 1, חלק 17: כיסוי לתא סוללה X 1, חלק 18: תומך לעין X 2, חלק 19: ציר מתכת X 2, חלק 20: מכסה סופי X 2, חלק 21: זנב X 1, חלק 22: גלגל שיניים X 1, חלק 23: עין זזה X 2, חלק 24: אצבע גלגלת שיניים X 1, חלק 25: בורג X 5. נדרשים גם, אולם לא כלולים בערכה: X 1 סוללת AA 1.5 וולט, מפתח ברגים עם ראש מוצלב וזוג מספריים. המספריים דרושים להוצאת חלקים מהמסגרת הפלסטית המעוצבת ולחתוך קצוות חדים למניעת פגיעות.

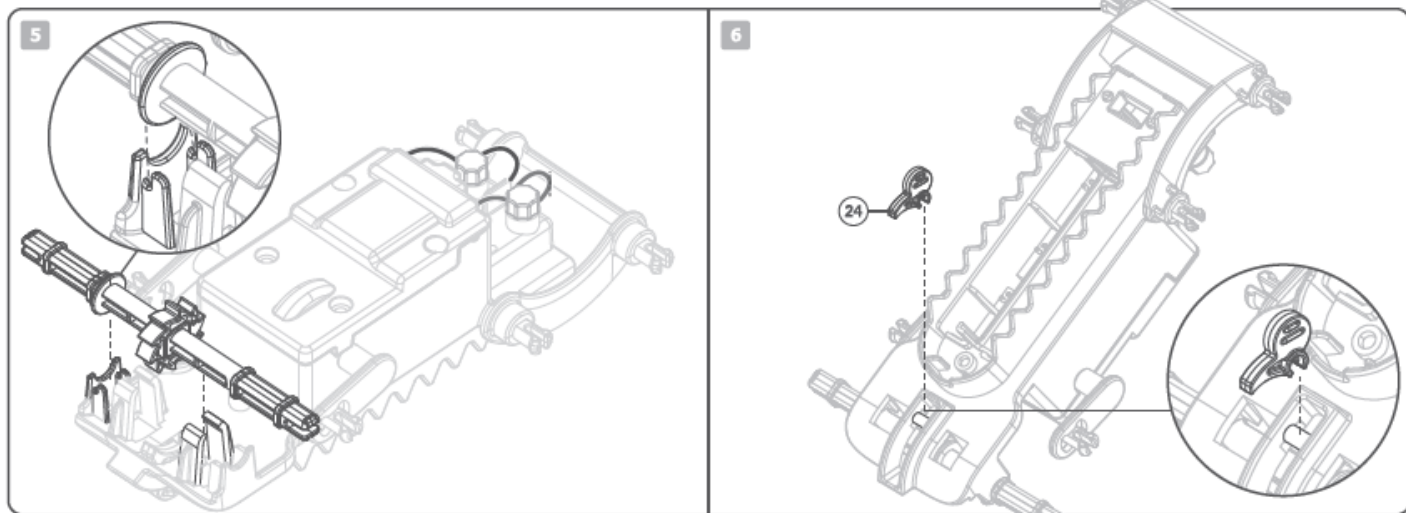
D. הרכבה



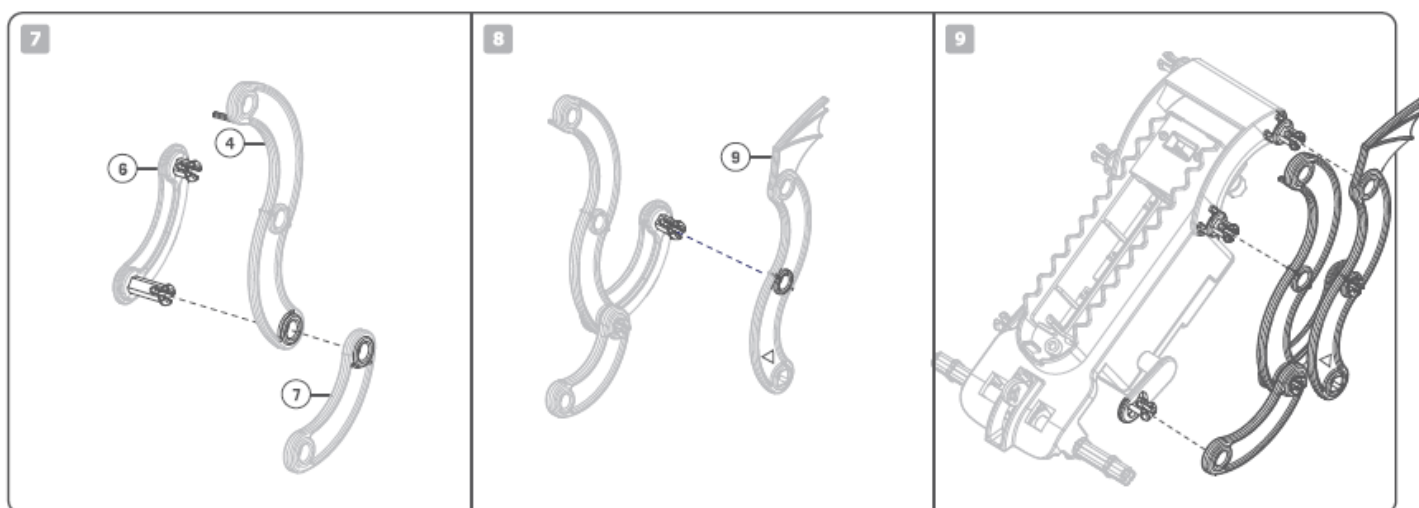
1. מקמו את גוף המוצר על שולחן במיקום המוצג בתרשים. בצעו חריץ בציר המתכת הקצר לתוך תיבת ההילוכים כשגלגלת השנייה היותר קטן של תיבת ההילוכים הקורב ביותר אליכם. כעת בצעו חריץ בציר המתכת הארוך בעזרת ארכובות בתוך תיבת ההילוכים כך שההילוך שלו מתחבר עם ההילוך הקטן על הציר הקצר, והציר עצמו מתיישב בתוך החריצים שבצדי תיבת ההילוכים.
2. התאימו את המנוע לתוך תיבת ההילוכים כשחוטי החשמל בקצה העליון, ודחפו את חוטי החשמל לתוך החריצים הקטנים שבקצה תיבת ההילוכים (עיינו בתרשים המעוגל). תיבת ההילוכים בצורת תולעת (דמוי בורג) שעל המנוע חייב להתחבר עם גלגל השנייה היותר גדול של הציר הקצר. מרחו חומר סיכה (למשל: שמן בישול, תחליב) על גלגל השנייה לצמצום החיכוך. הוסיפו את כיסוי תיבת ההילוכים ואבטחו אותה בעזרת ארבעה ברגים.



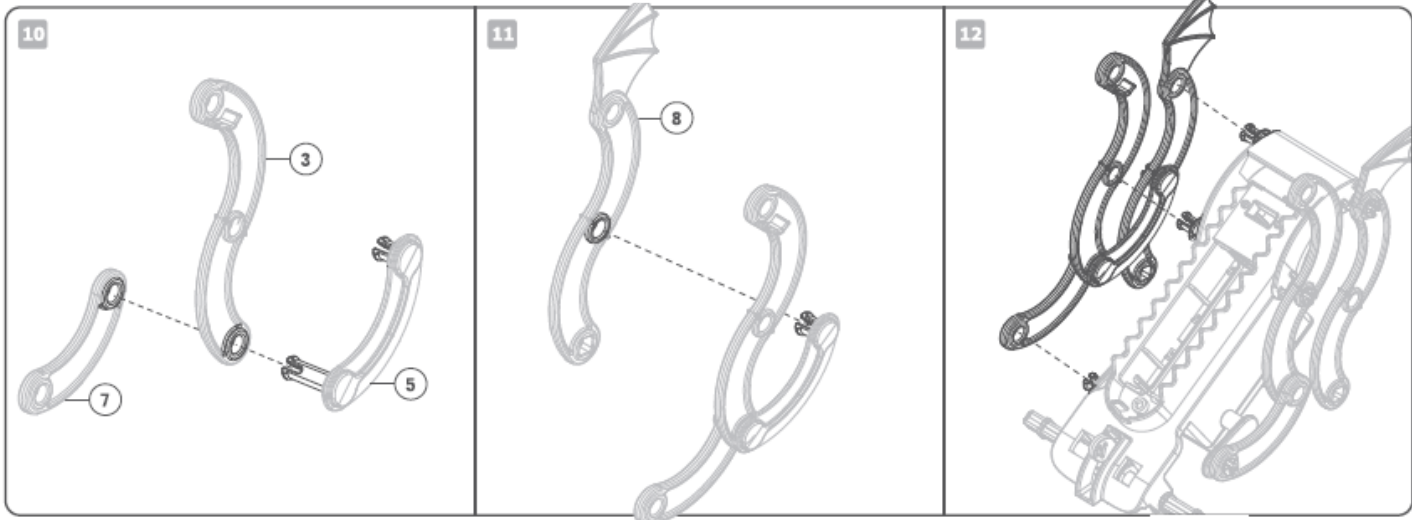
3. מקמו את הקצוות החשופים של החוט האחורי מחוט החשמל ומחוט החשמל השחור מתוך תא הסוללות לתוך אחד מהמגעים. דחפו את כיסוי המסוף לאבטחת חוטי החשמל למקומם. החזרו על אותה פעולה עם חוט החשמל האדום ממארז הסוללה לנקודת החיבור האחרת.
4. השתמשו במספריים להוצאת ציר הפלסטיק הארוך ממסגרת הפלסטיק המעוצבת. (הערות: חתכו את הקצוות החדים למניעת פגיעות). החליקו את גלגל השנייה למרכז ציר הפלסטיק הארוך כך שהוא נעל על הציר. הגלגל מסוגל להיכנס למקומו כנדרש רק בכיוון אחד.



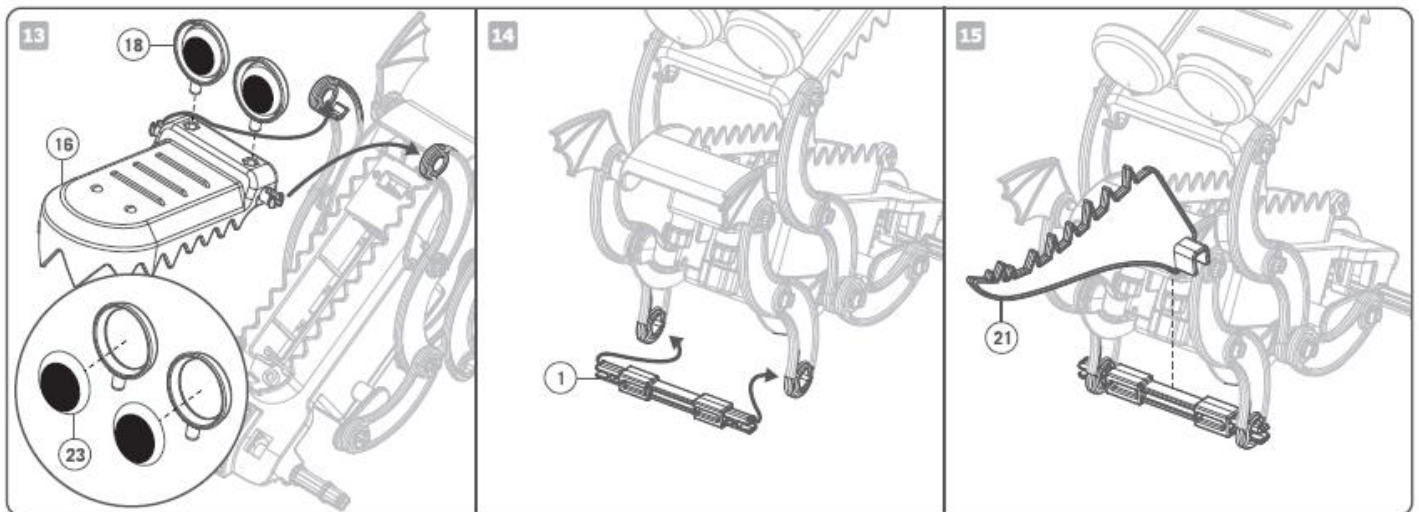
5. הדקו את הציר למקומו כך שהדיסק הקטן שעל הציר נכנס לתוך החרוץ שבבסיס. הציר ייכנס למקום רק בכיוון אחד.
6. התקינו את אצבע גלגל השניים למקומה. אנא וודאו כי אצבע גלגל השניים מחוברת למרווח של גלגל השניים.



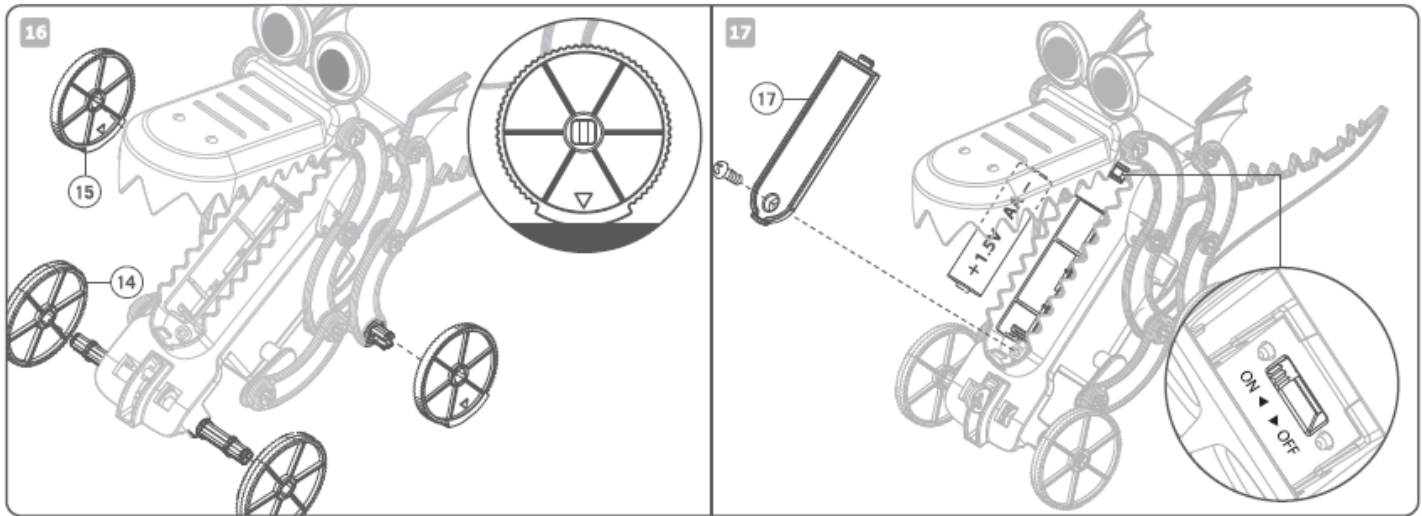
7. השתמשו במספריים להוצאת הקשר המעוקם עם פיין (שמאל), קשר בצורת S (שמאל), קשר מעוקם עם חריצים כולל כנף (שמאל) מתוך מסגרת הפלסטיק המעוצבת. (הערות: חתכו את הקצוות החדים למניעת פגיעה). דחפו את הקצה השטוח של הקשר בצורת S על פני הפיין הארוך ביותר של הקשר המעוקם.
8. דחפו את הקשר המעוקם עם החריצים על אותו פיין (תשמעו צליל הקלקה כאשר הקשר נדחף למקומו כראוי). דחפו את החור המרכזי של הקשר בצורת S עם הכנף על פני הפיין היותר קצר של הקשר המעוקם עד שהוא ננעל למקומו בליווי צליל הקלקה.
9. הדקו את הקצה העליון של הקשר בצורת S עם הכנף לפיין האחורי שבצד שמאל של הגוף, את החרוץ המרכזי של הקשר בצורת S לפיין הבא, ואת החרוץ המיותר שעל הקשר המעוקם לפיין הקדמי של הגוף. וודאו כי כל החיבורים נכנסו למקומם בקליק.



10. חזרו על שלב 7, אולם הפעם עם הקשרים עבור צד ימין של הגוף.
 11. חזרו על שלב 8, אולם הפעם עם הקשרים עבור צד ימין של הגוף.
 12. חזרו על שלב 9, אולם הפעם על הפינים שבצד ימין של הגוף.



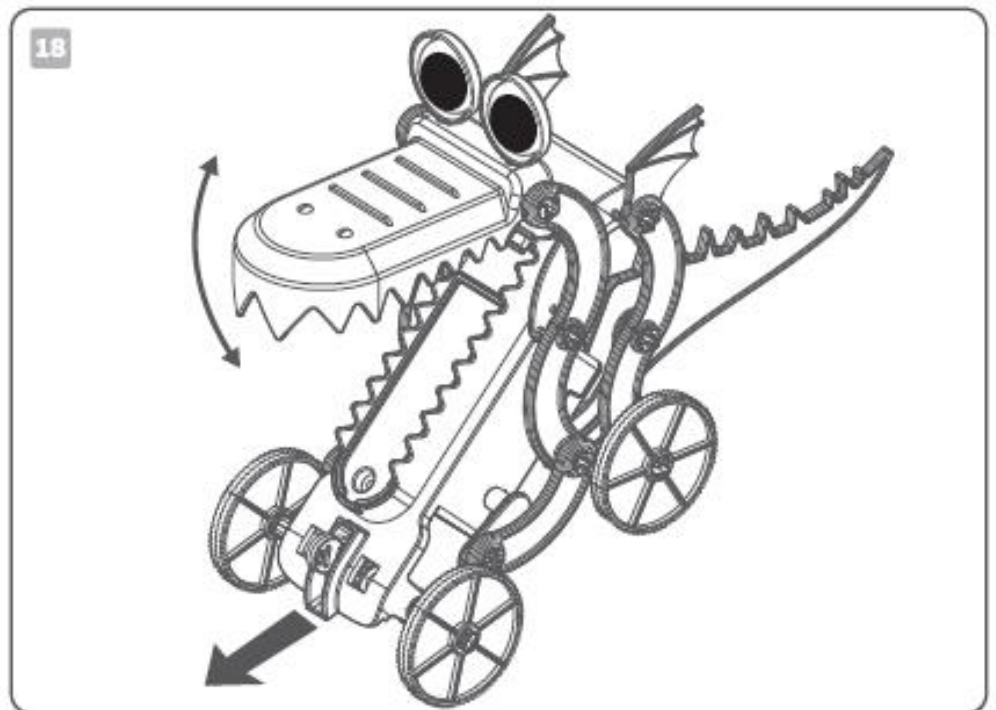
13. הדביקו את העיניים הזויות לתומכי העיניים, לאחר מכן דחפו את התומכים לתוך החריצים שבתוך הראש. דחפו את הפינים שעל הראש לתוך החריצים שבקשרים בצורת S.
 14. דחפו את שני הקצוות של ציר הפלסטיק הקצר לתוך החריצים שבקצוות היותר נמוכים של הקשרים בצורת S הכוללים כנף.
 15. דחפו את הזנב על פני ציר הפלסטיק הקצר.



16. הדקו את שני הגלגלים הקדמיים על כל קצה של ציר הפלסטיק הארוך, ואת שני הגלגלים האחוריים על פני הפינים התחתונים של הקשרים בצורת S הכוללים כנף. המשולשים המסומנים על הגלגלים האחוריים צריכים להיות מכוונים כלפי מטה, כך שקיים חיכוך מספיק גדול שיאפשר לרובוט לנוע בצורה חלקה.

17. הכניסו סוללת 1.5 AA וולט אחת לתוך תא הסוללה, כשהקצה השטוח של הסוללה כנגד הקפיץ המגולגל בתוך התא. הניחו את כיסוי תא הסוללות למקומו ואבטחו אותו בעזרת בורג. העבירו את המתג למצב מופעל (ON).

18. מקמו את הדרקון הרובוטי על גבי משטח חלק וצפו בו זז. הוא ינוע קדימה עם תנועת עוויתות, כשהלסתות שלו נפתחות וננעלות בנקישה!



E. איתור תקלות ופתרון בעיות

במידה והרובוט אינו פועל:

- בדקו שאתם עושים שימוש בסוללה טרייה.
- בדקו כי הסוללה מוכנסת בכיוון הנכון לתוך תא הסוללה.
- בדקו כי חוטי החשמל מחוברים כנדרש ובאים במגע עם נקודות החיבור המתכתיות.
- שימו חומר סיכה (תחליב או שמן בישול) על גלגל ההילוכים לצמצום החיכוך.
- המשולשים המסומנים על הגלגלים האחוריים אמורים להיות מכוונים כלפי מטה.

F. כיצד הדבר פועל

- תיבת ההילוכים התולעתית וגלגלי השיניים הקטנים שבתיבת ההילוכים מצמצמים את מהירות התנועה שבין המנוע לארכובות שבצד תיבת ההילוכים, מה שגורם לארכובות להסתובב לאט. הארכובות הופכות את התנועה המעגלית מתיבת ההילוכים לתנועה אחורנית וקדימה של הקשר המעוקם, ודבר זה דוחף את הגלגלים האחוריים לאחור וקדימה וגם גורם ללסתות להיפתח ולהיסגר.
- כאשר הארכובה דוחפת לכיוון החלק האחורי של הדרכון, הגלגלים הקדמיים מתגלגלים קדימה בזמן שהגלגלים האחוריים נדחפים לכיוון החלק האחורי של הרובוט.
- כאשר הארכובה נדחפת חזרה לכיוון החלק הקדמי של הדרכון, הקשרים המעוקמים גורמים לגלגלים האחוריים לנוע קדימה. במקביל, האצבע המשוננת עוצרת את הגלגל הקדמי מלהסתובב לאחור, וכופה על הרובוט לנוע קדימה.

G. עובדות מצחיקות

- מהנדסים גרמניים הרכיבו ובנו דרכון רובוטי באורך של 15 מטרים ובמשקל של 11 טון לשם תצוגות ציבוריות. הוא נקרא בשם Tradinno, והוא מחזיק בשיא העולמי בקטגוריה של הרובוט הגדול ביותר בעולם.
- המכון הלאומי לתעשייה המתקדמת בתחום המדע והטכנולוגיה ביפן הרכיב ובנה מספר דינוזאורים מהלכים בגודל מלא כמו במציאות.
- החברה האמריקאית בשם Boston Dynamics בנתה רובוט דו רגלי בדמוי אדם שהולך על שתי רגליים על פני שטח קשה מבלי ליפול.
- גלגלי שיניים נחשבים לחלק ברכיבים מכניים רבים, כגון שעוני יד ושעוני קיר. גלגל השיניים מאפשר לגלגל להסתובב, אולם עוצר אותו מלהסתובב בכיוון הנגדי.

שאלות והערות

אנו מעריכים אתכם כלקוחות ושביעות הרצון שלכם מהמוצר הזה חשובה לנו. במקרה ויש לכם הערות או שאלות, או במידה ואתם מוצאים חלקים בתוך ערכה זו שחסרים או פגומים, אל תהססו ליצור איתנו קשר.

כתובת: חברת ליה טויס בע"מ, אריה שנקר 1, WeWork, הרצליה פיתוח 4672501

באימייל: info@lia.co.il, פקס: 09-3720171, טלפון: 09-9502552

אתר האינטרנט: www.lia.co.il

פייסבוק: www.facebook.com/liakid

אינסטגרם: [lia_toys_il](https://www.instagram.com/lia_toys_il)

יוטיוב: ליה צעצועים

© כל הזכויות שמורות לחברת 4M Industrial Development Limited אתר: www.4m-ind.com