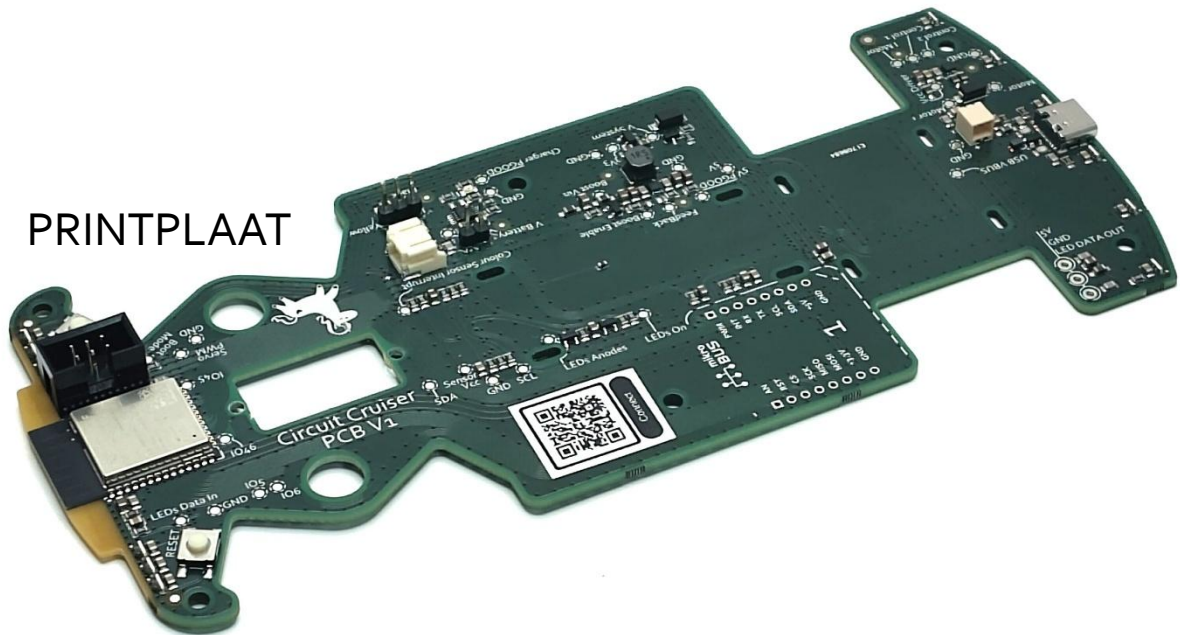


PRINTPLAAT



ACCU



SERVO



MOTOR



ACHTERAS

VOORWIELEN



ACHTERWIELEN



TIE-WRAPS



MOTOR-



TANDWIEL

SPLITPENNEN



JUMPER



FRAME
MET
KUNSTSTOF
ONDERDELEN



FUSEE
LINKS



FUSEE
RECHTS



STUUR-
STANG

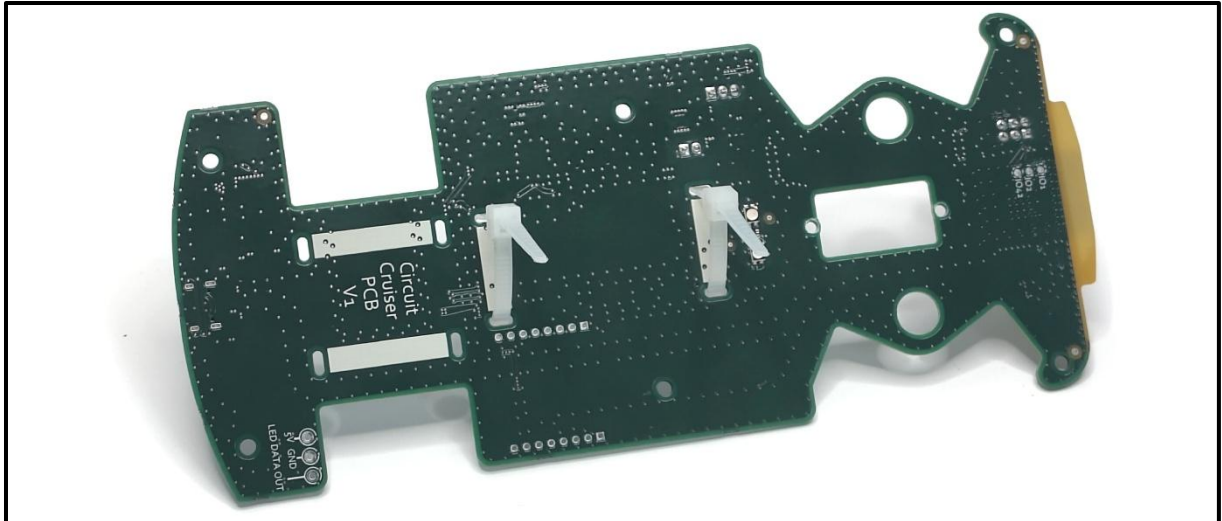


MOTOR-
HOUDER

LET OP – MODIFICATIE

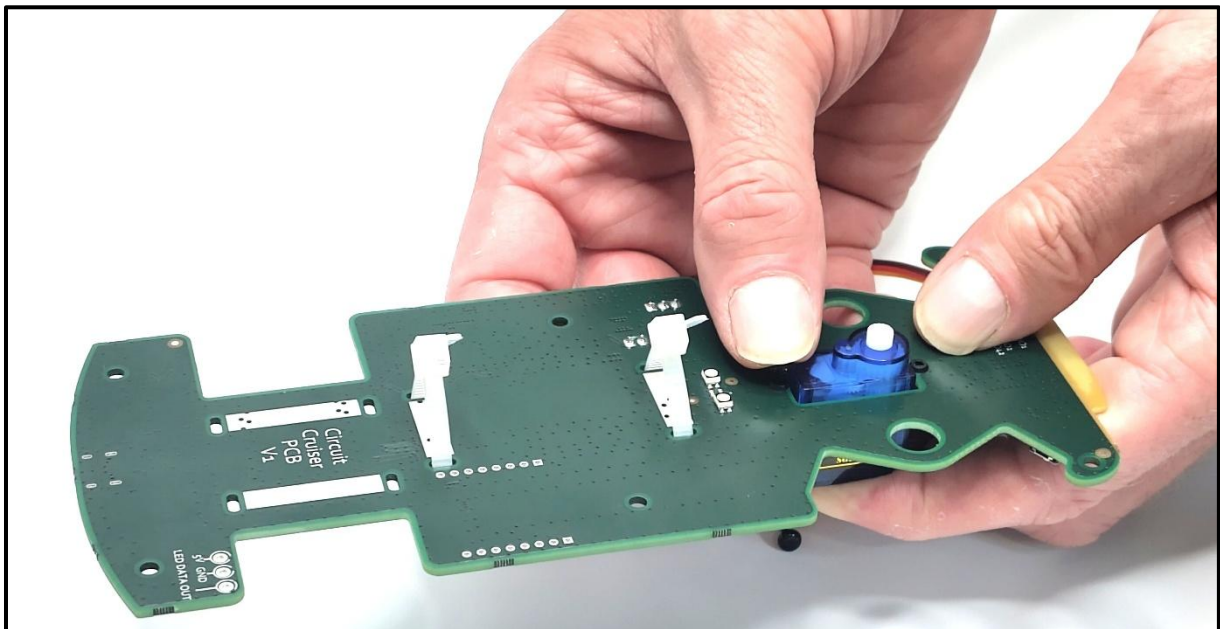
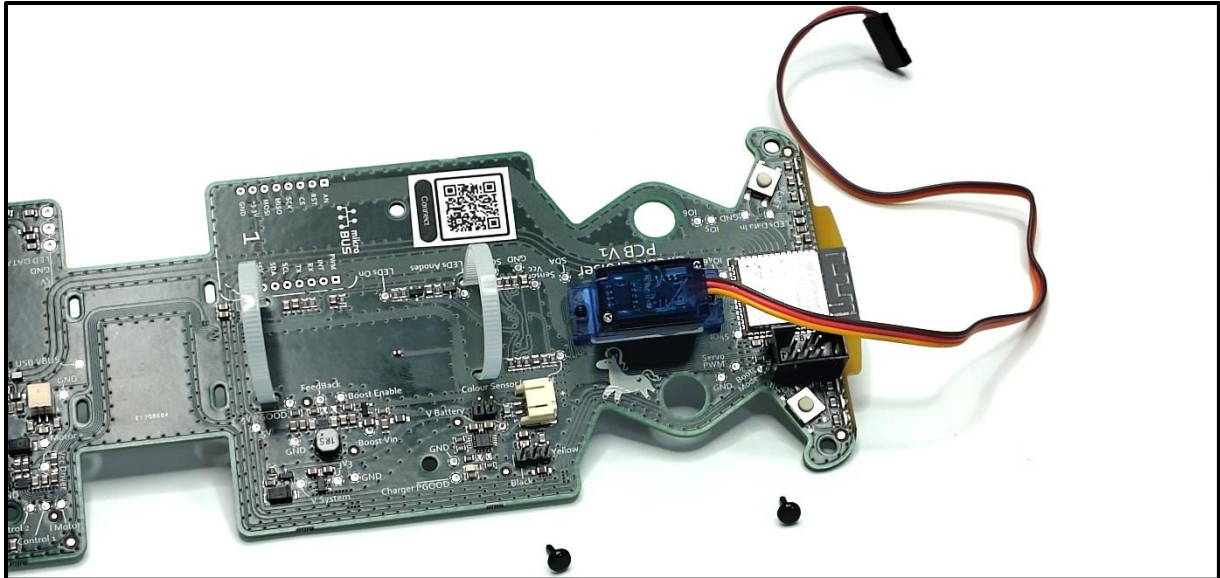
Er zijn aanpassingen aan deze handleiding gemaakt, waardoor sommige foto's niet meer kloppen.

Houd de teksten in rood cursief in de gaten.



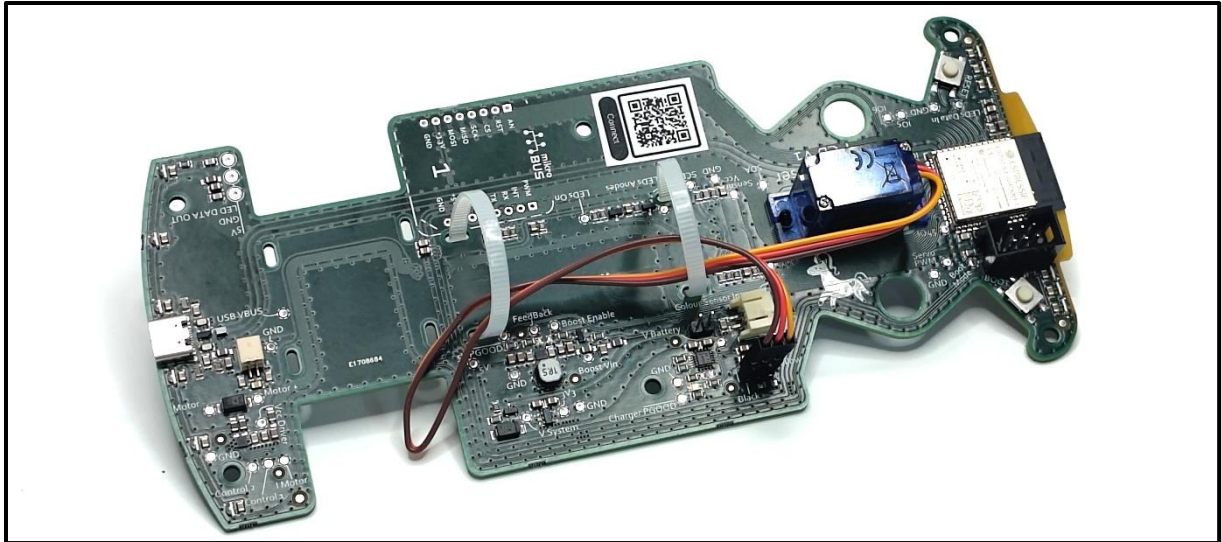
Haal twee tie-wraps door de printplaat en zet ze op het eerste tikje vast.

Je moet de tie-wraps dus nog niet helemaal aantrekken.



Monteer de servo *aan de bovenkant van de print* met behulp van de twee splitpennen.

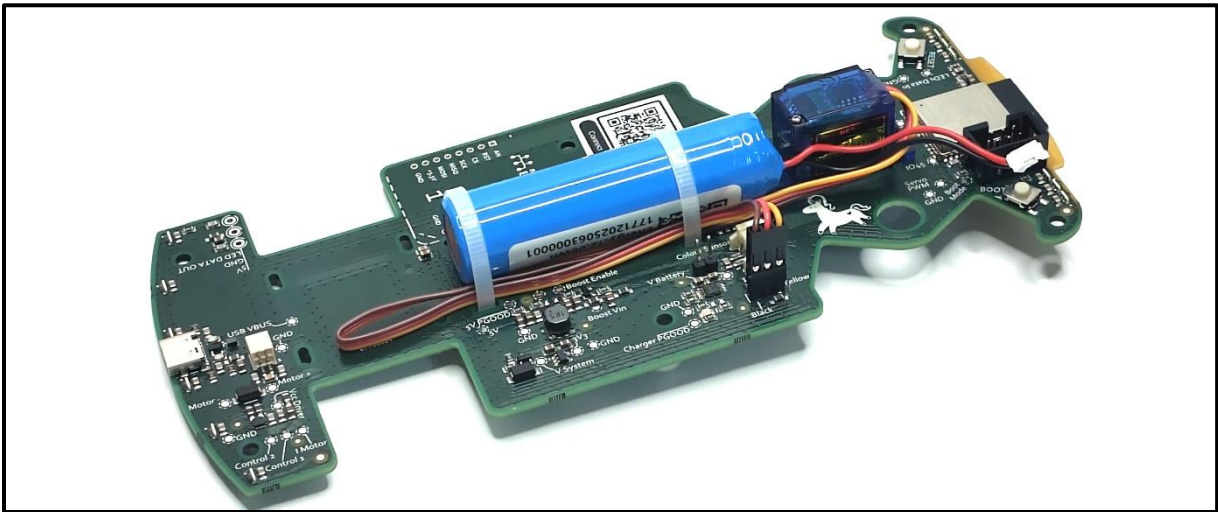
De splitpennen gaan *vanaf de onderkant door de print*.



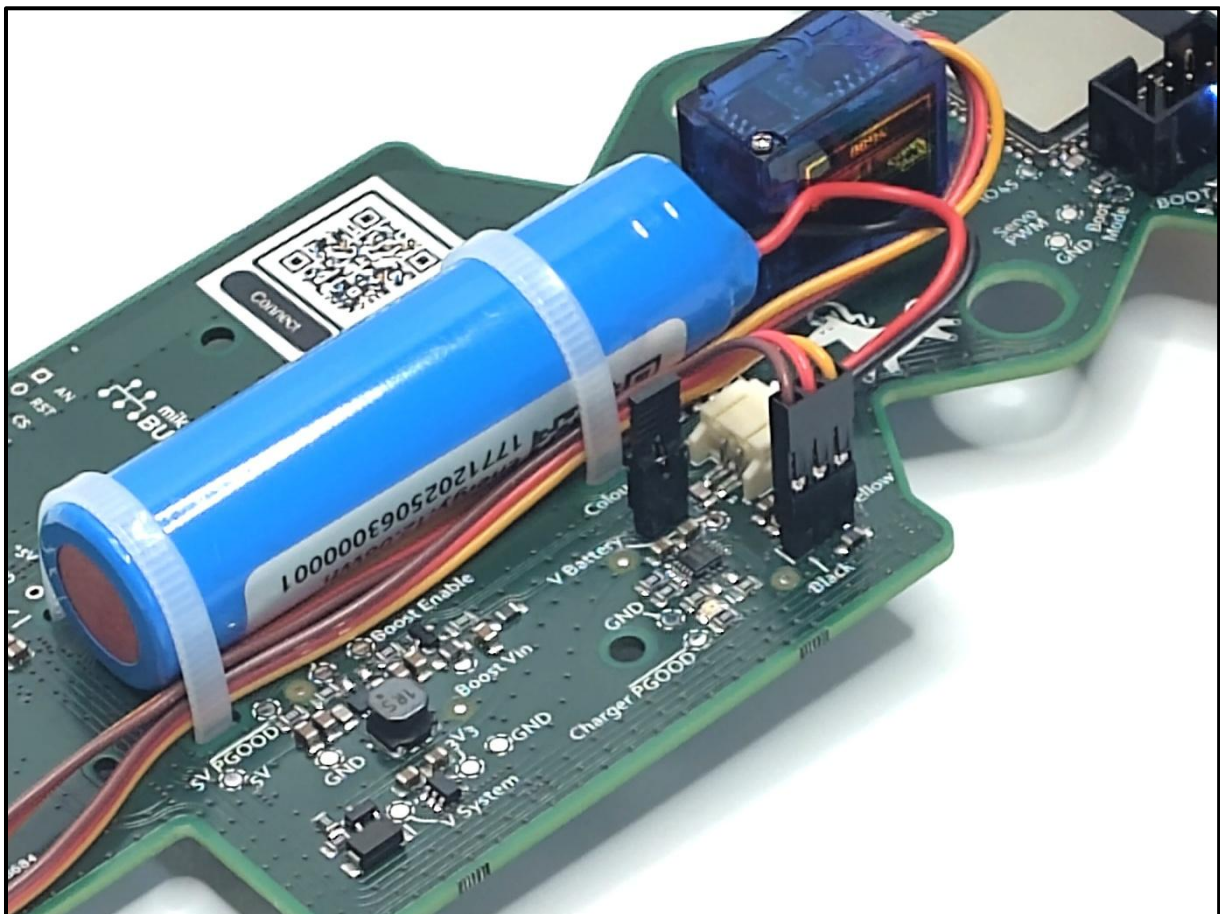
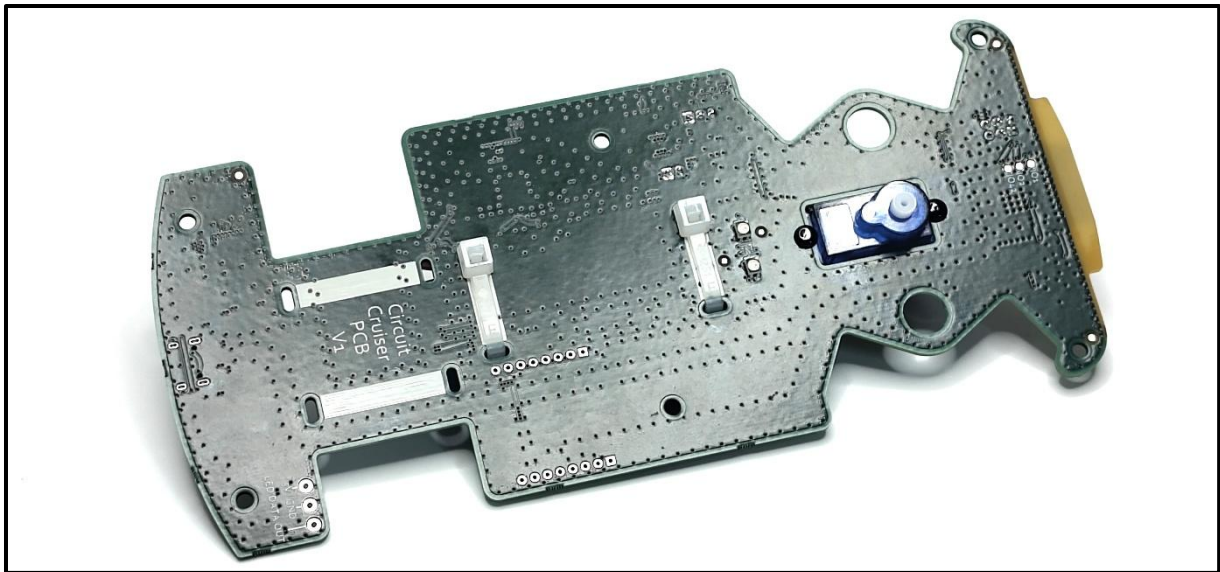
Sluit de servo aan op de 3-polige header op de print.

De gele draad komt op de 'Yellow' pin en de bruine draad komt op de 'Black' pin.

Leg de draad van de servo door de lussen van de tie-wraps.



Schuif de accu in de lussen van de tie-wraps en trek de tie-wraps aan.
De draad van de accu moet naar de voorkant van de Circuit Cruiser wijzen.

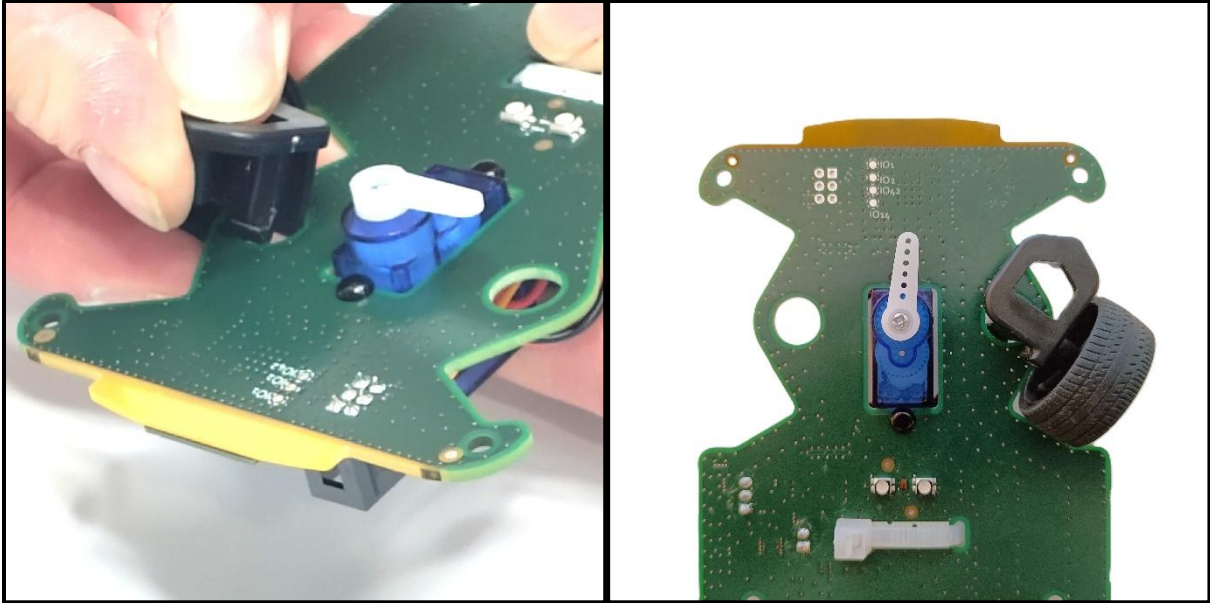


Knip de tie-wraps af,
sluit de accu aan op de connector en
schuif de jumper op de 2-polige header.



Druk de voorwielen met hun asje
in de fusees.

De wielen moeten hierna soepel draaien.

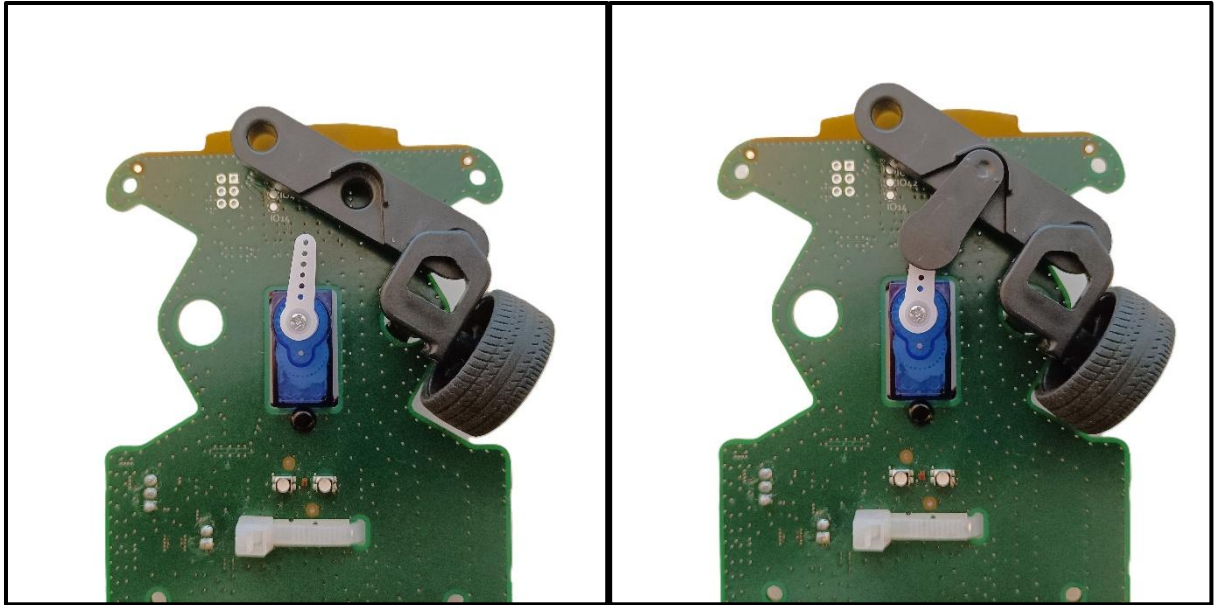


Negeer alsjeblieft het witte servo-armpje op deze foto's.

Druk de linker fusee met wiel (rechts op de foto) op de print.

Let op de richting.

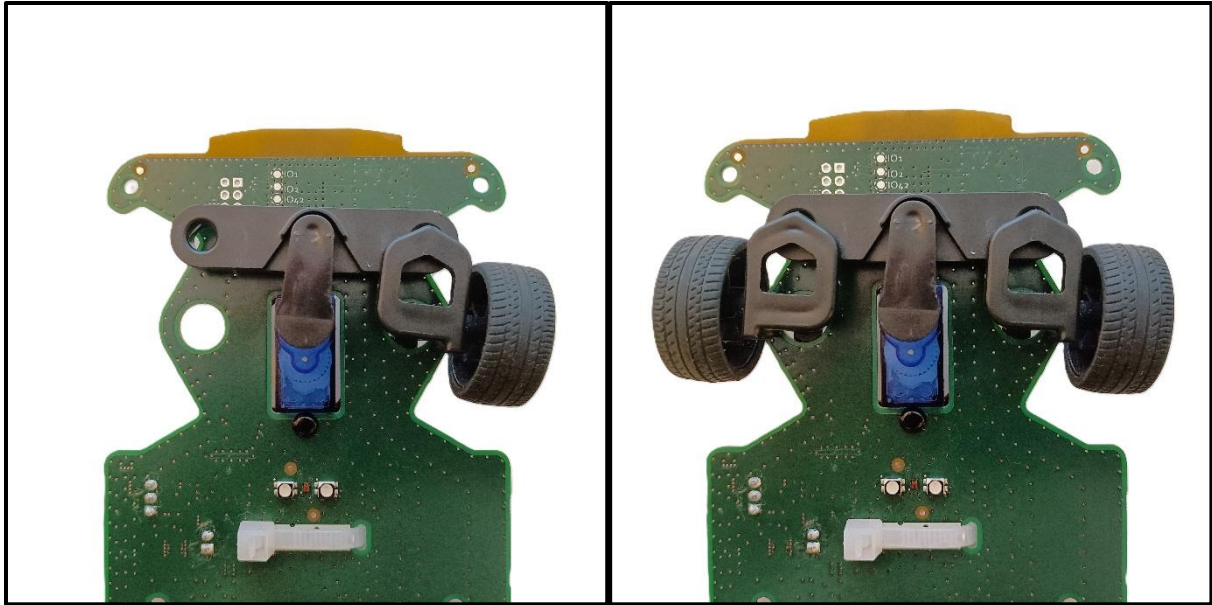
De veertjes van de fusee zijn kwetsbaar.



*Negeer alsjeblieft het witte servo-armpje op deze foto's.
Negeer alsjeblieft de zwarte meenemer op deze foto's.*

Haak de stuurstang onder de fusee.

Let op de richting.



Negeer alsjeblieft de zwarte meenemer op deze foto's.

Monteer de rechter fusee.
(links op de foto)



Schroef het schroefje met de brede flens
op de servo-arm,
op het een-na-buitenste gaatje.

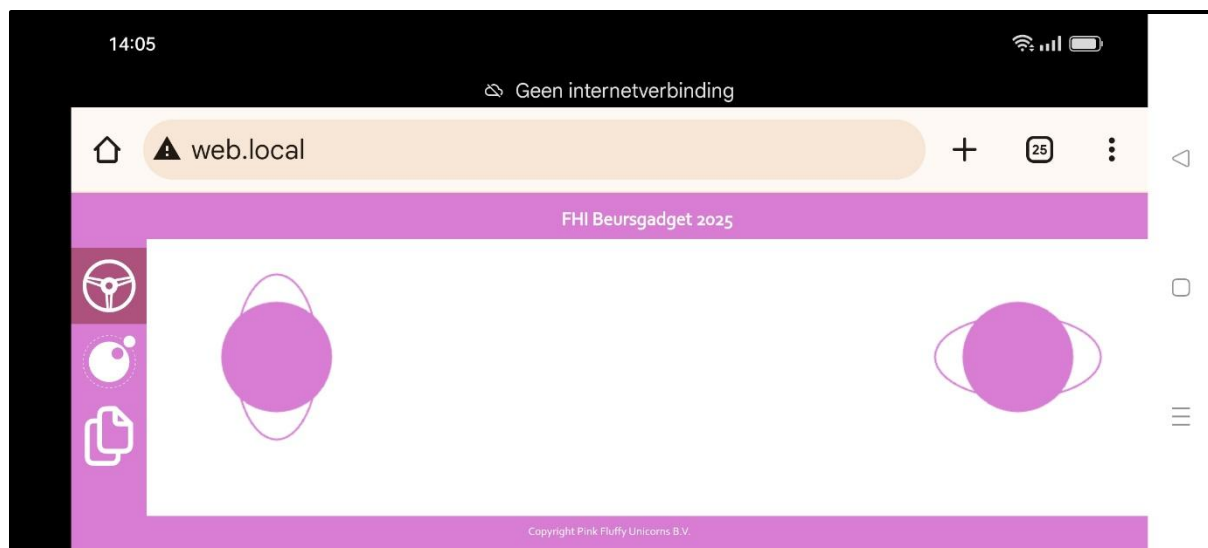
Het schroefje moet aan de kant van
de diepere 'pocket'
in het midden van de servo-arm.

Let goed op de foto's.



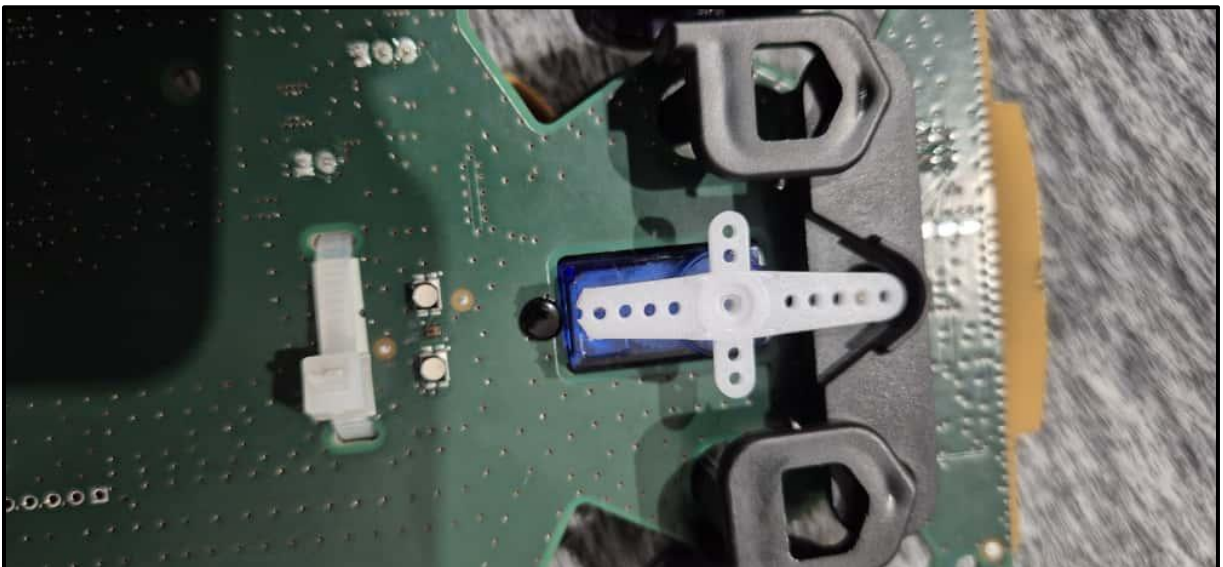
Scan de QR-code op de print om een WiFi verbinding met de Circuit Cruiser te maken.

Als de verbinding is gelukt, gaan de lichten van de Circuit Cruiser aan.



Ga nu met een internetbrowser naar het adres 'web.local'

Je krijgt een website te zien die op het bovenstaande plaatje lijkt.

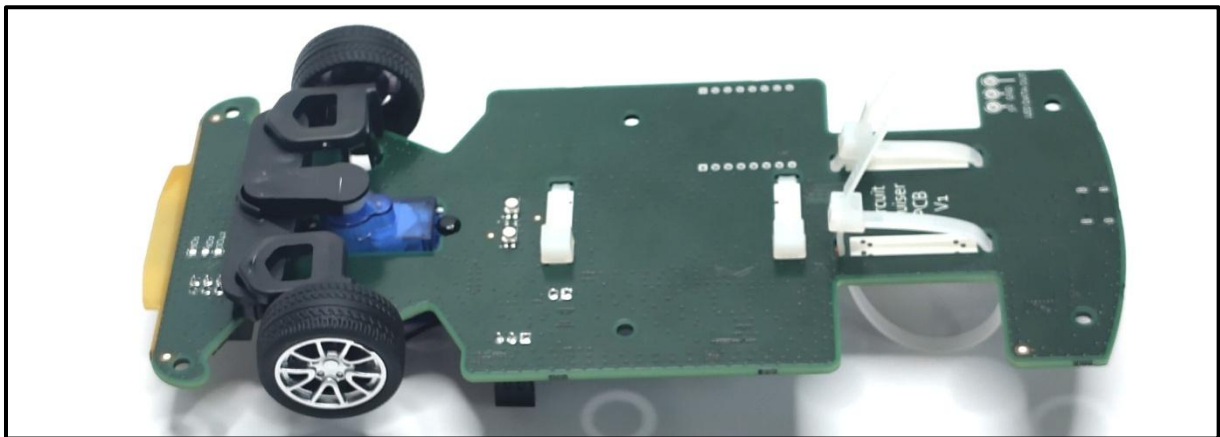
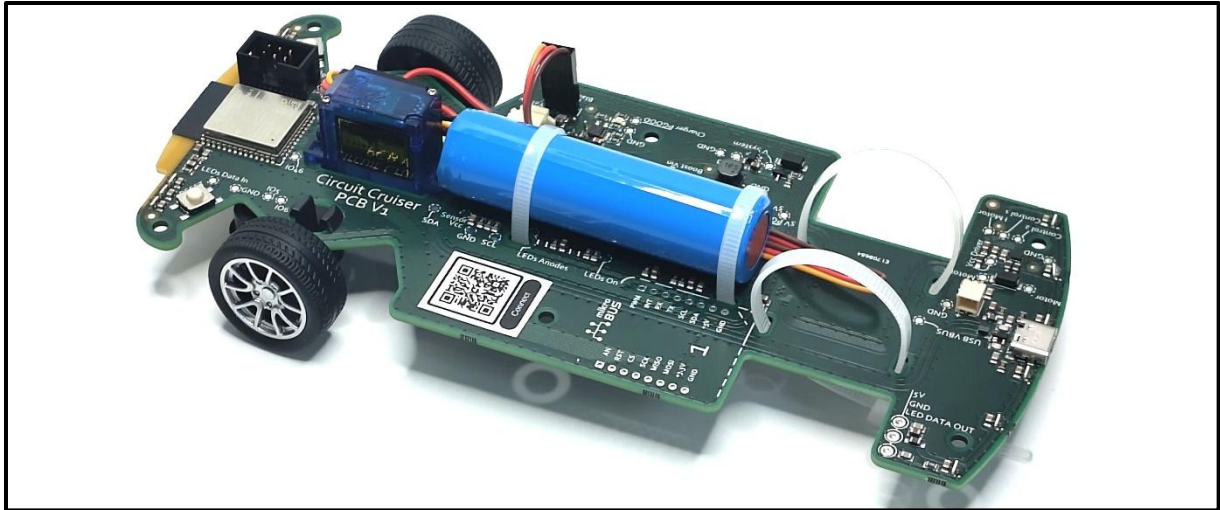


Druk, terwijl je de website open hebt en de Circuit Cruiser aan staat, de witte arm zo recht mogelijk op de servo.

Zet dan de Circuit Cruiser uit door de jumper eraf te halen.

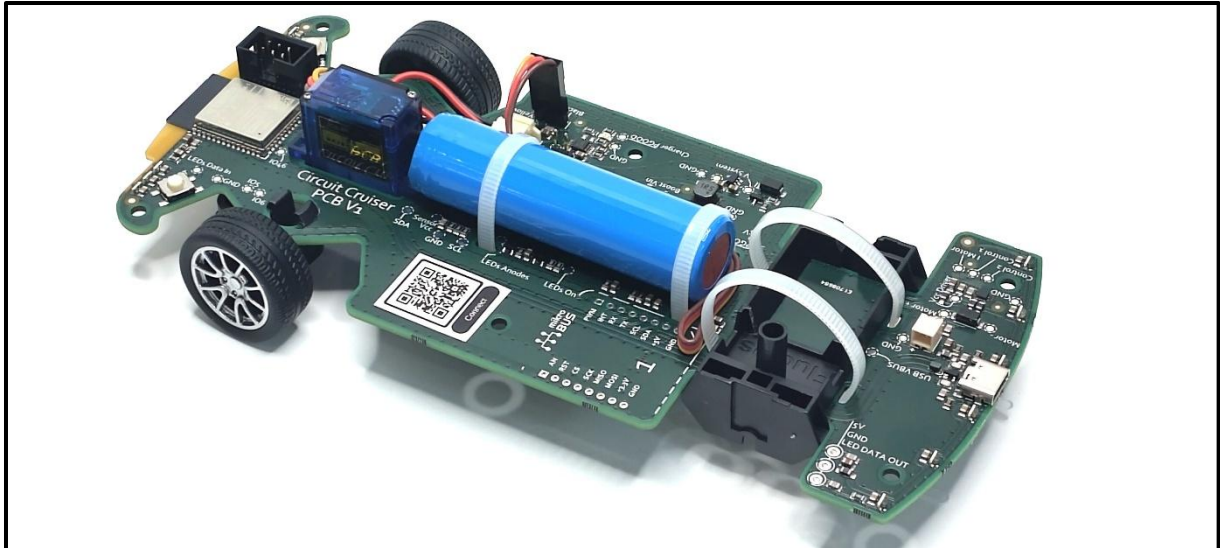


Schroef *nu pas* de arm op de servo vast met het kleinste schroefje.



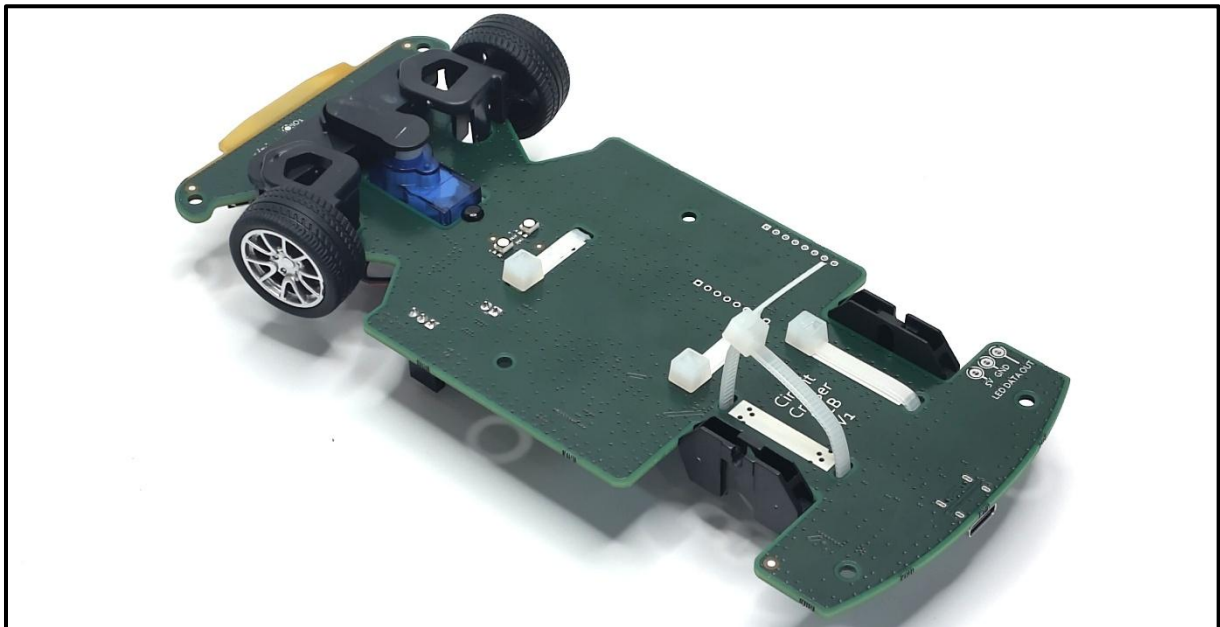
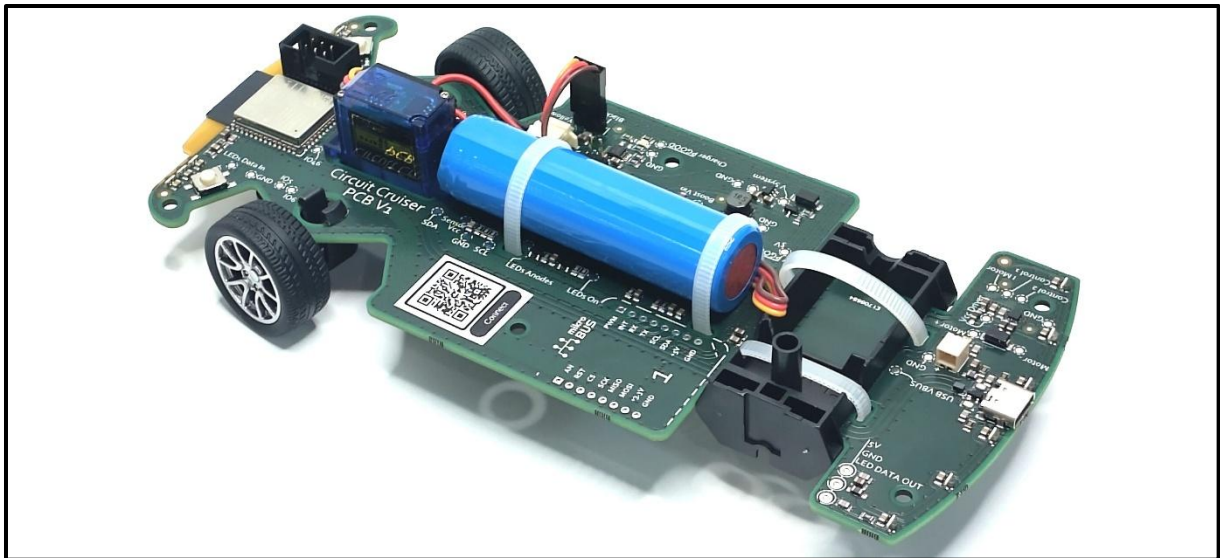
Haal twee tie-wraps door de printplaat en zet ze op het eerste tikje vast.

Je moet de tie-wraps dus nog niet helemaal aantrekken.



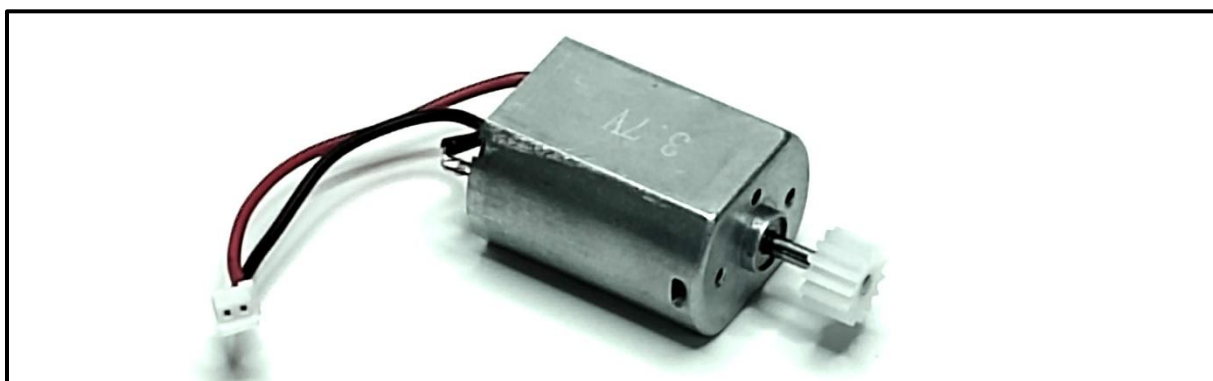
Plaats de motorhouder in
de lussen van de tie-wraps.

Let op de richting.

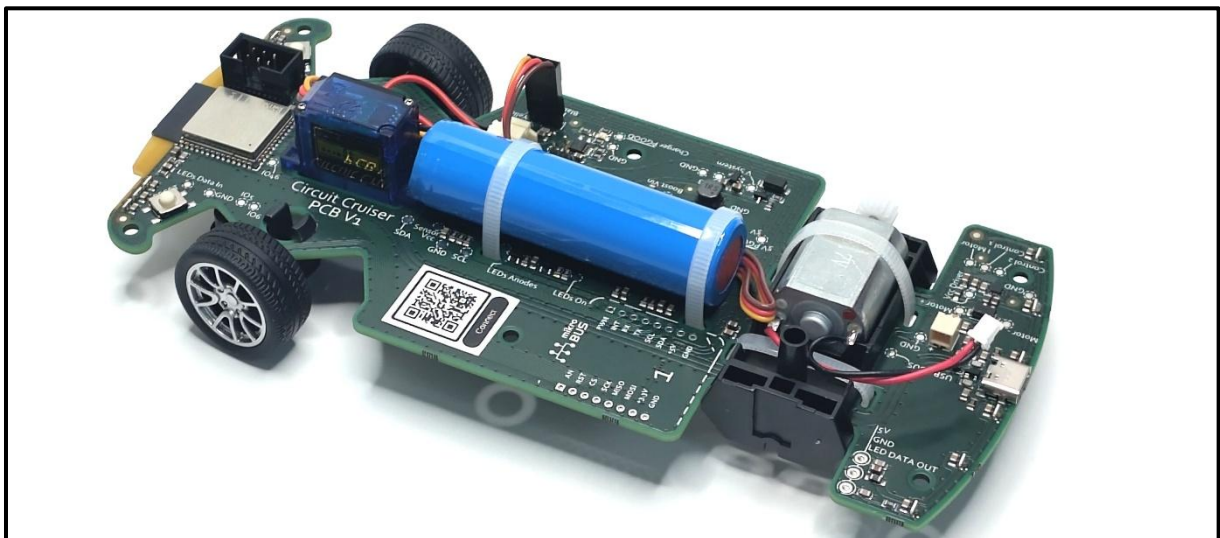
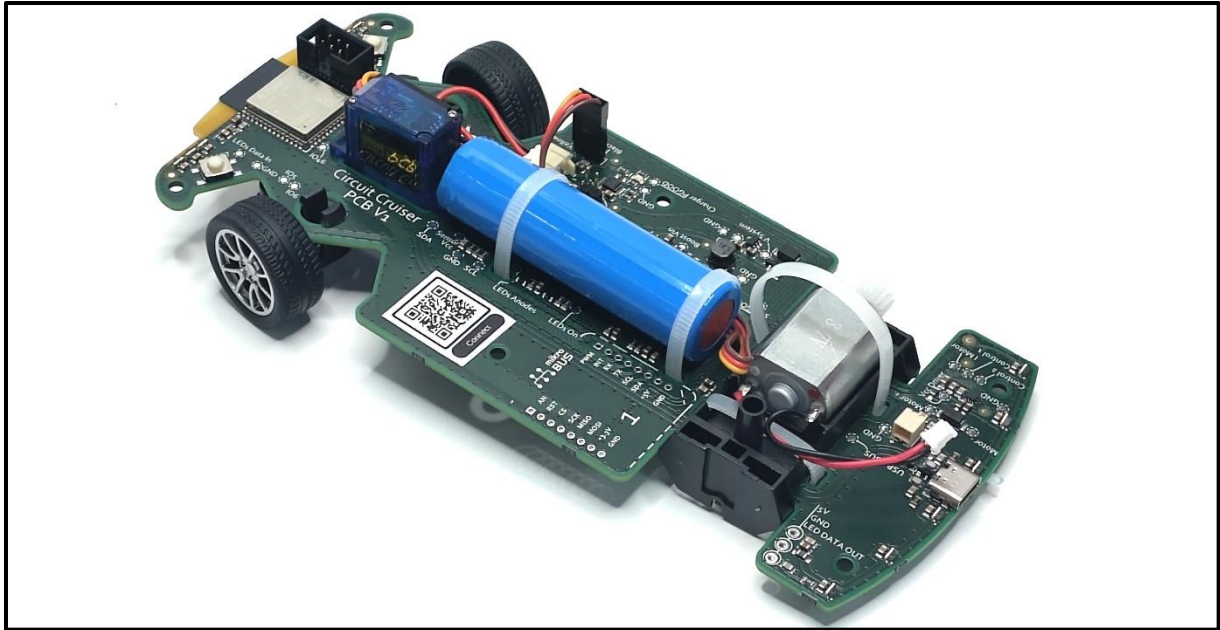


Trek de *linker* tie-wrap aan en knip hem af.

Zorg ervoor dat de draad van de servo niet klem komt te zitten onder de houder.

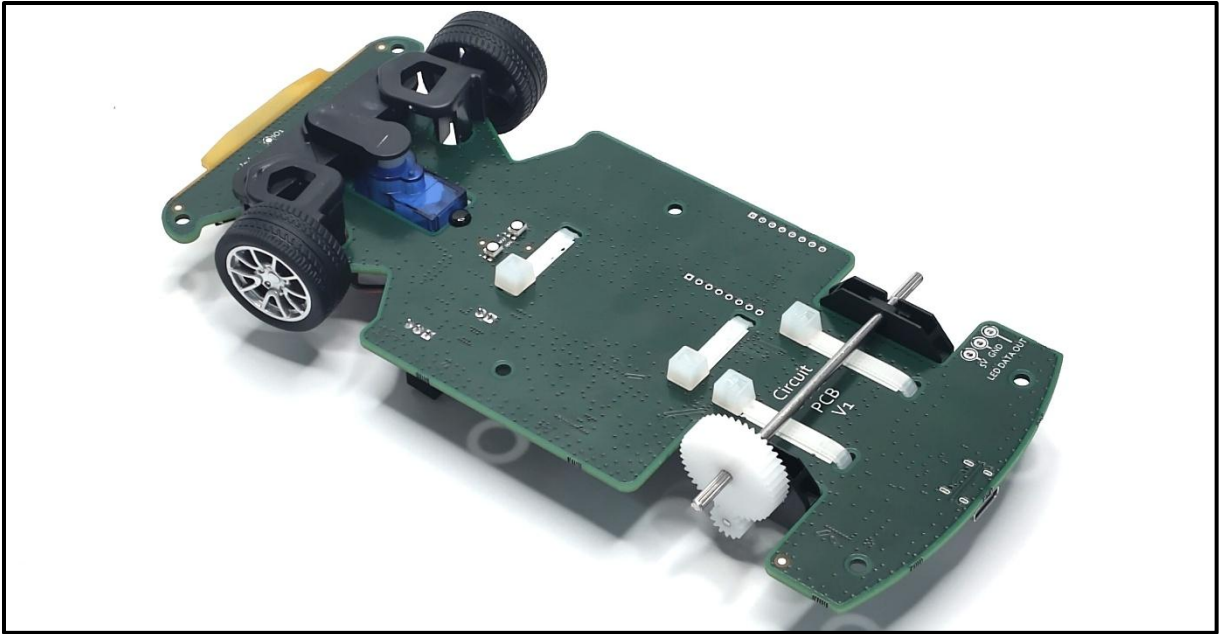


Druk de motor op het tandwiel totdat
de as van de motor helemaal
in het tandwiel zit.



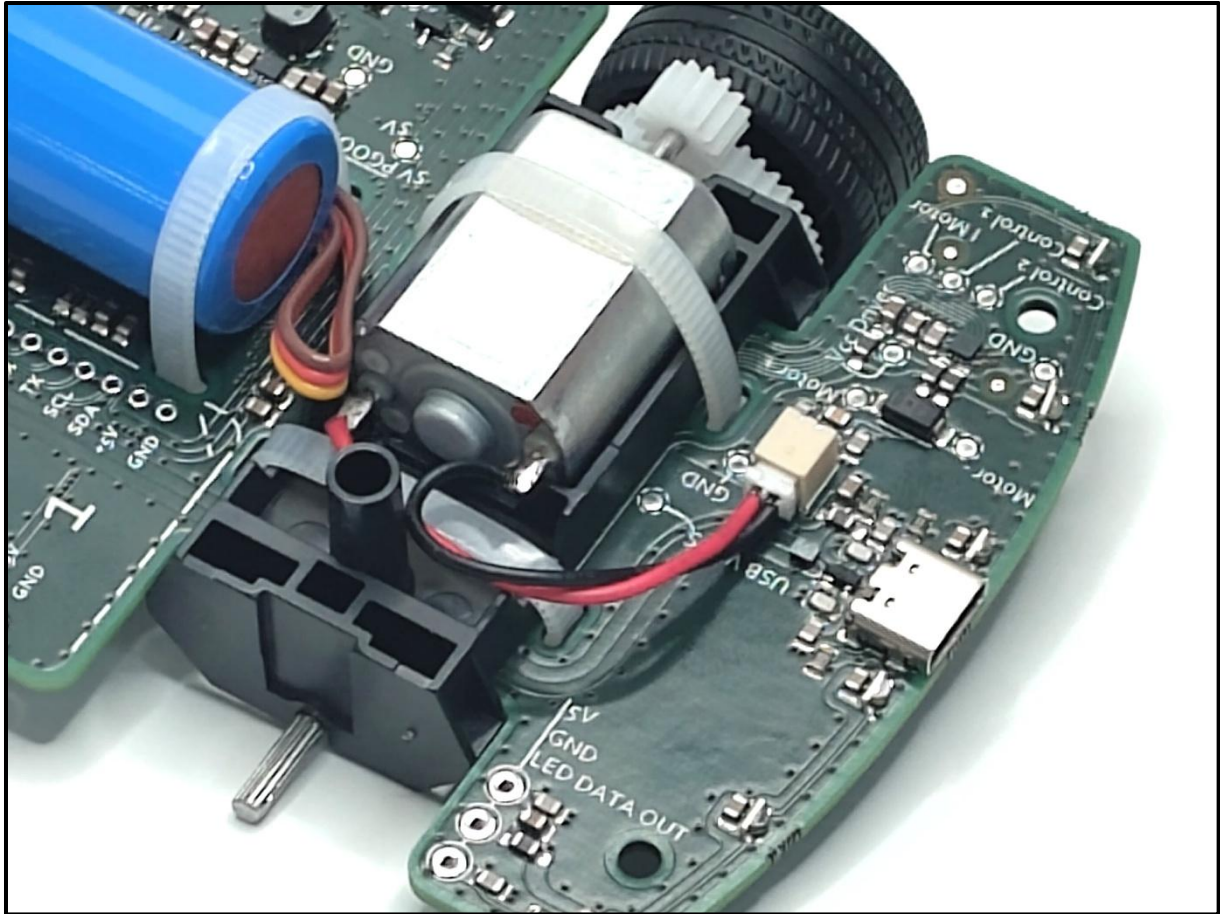
Plaats de motor in de motorhouder, in de lus van de tie-wrap.

Trek de tie-wrap aan, maar niet te hard.
Knip de tie-wrap af.

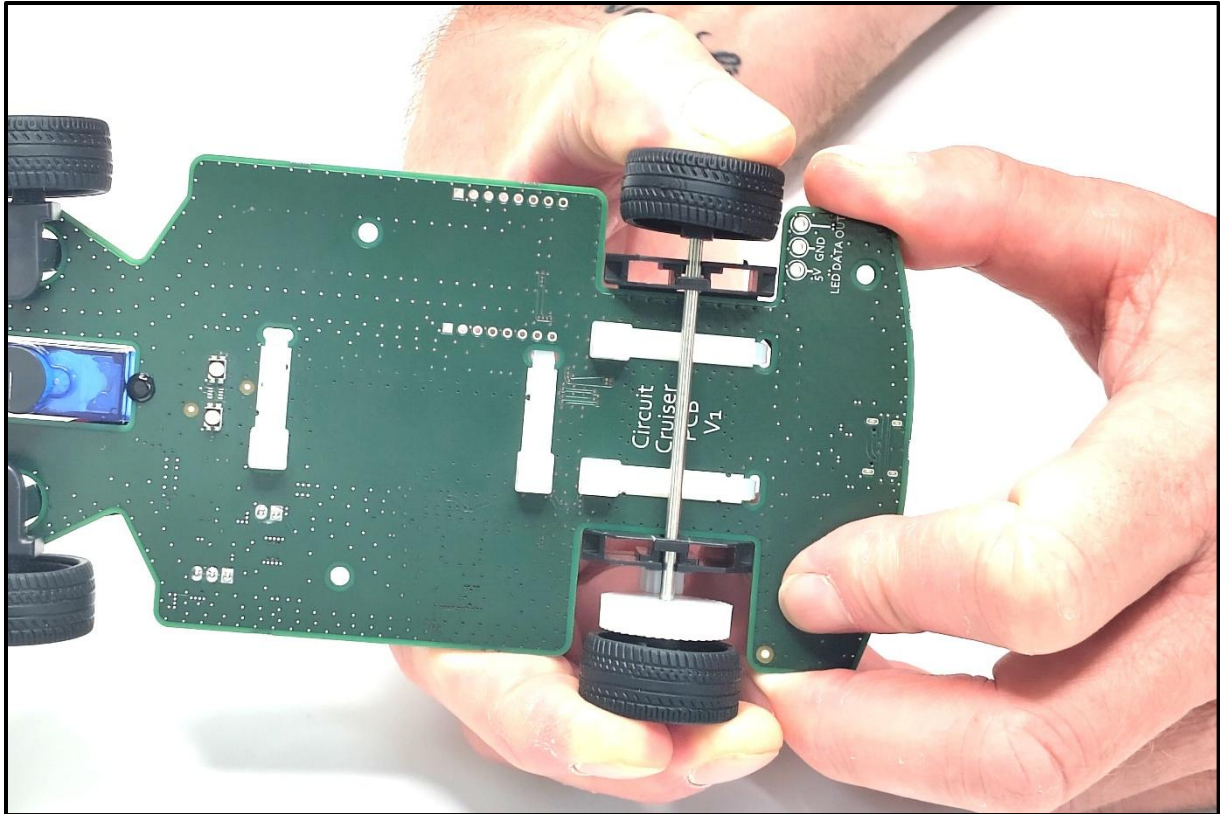


Plaats de achteras en druk een achterwiel bij het tandwiel op de as.

Dit wiel mag helemaal tegen het tandwiel aan komen.

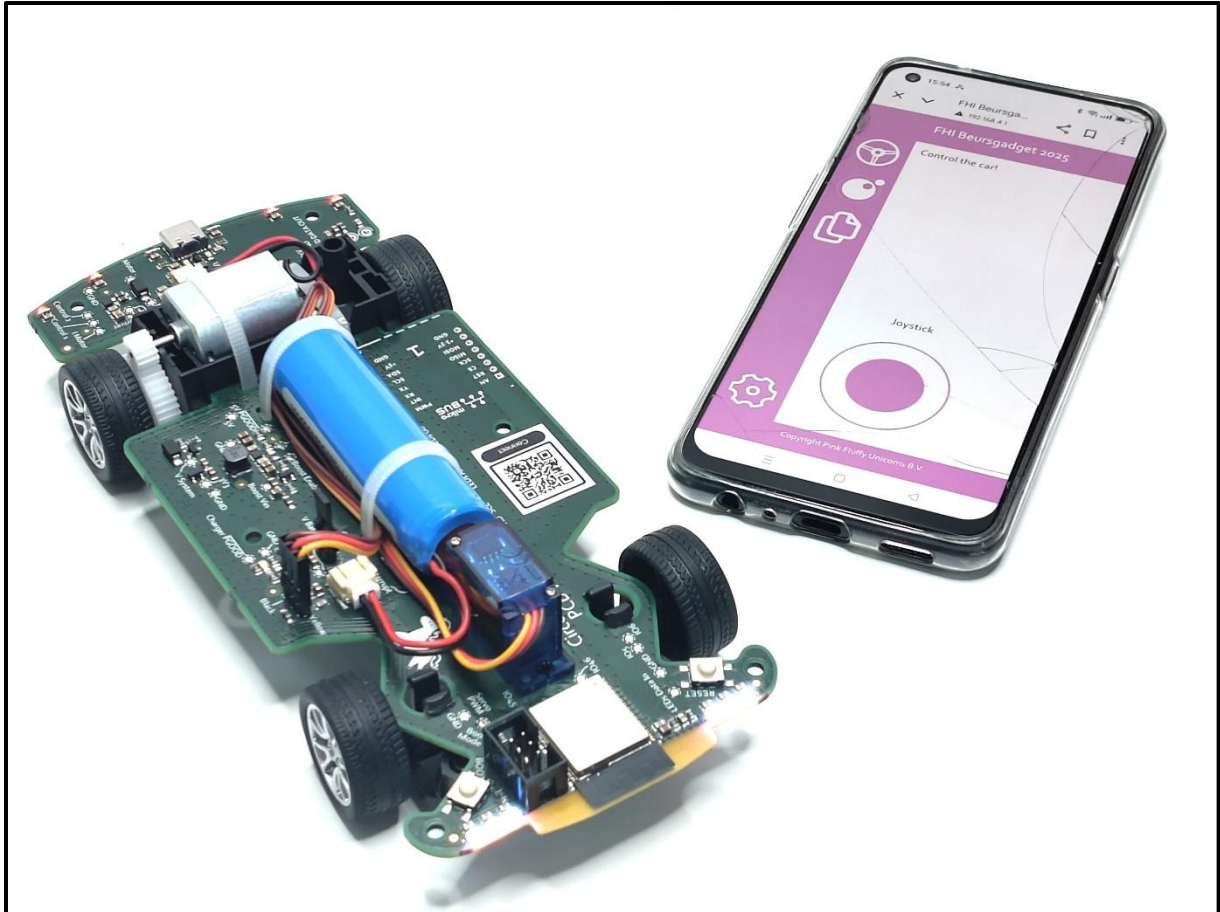


Sluit de motor aan op
de connector op de print.



Druk het andere achterwiel op de as.

Het is belangrijk dat je dit wiel niet helemaal aandrukt, maar een klein beetje speling overlaat, zodat de as nog soepel kan draaien.



Zet nu je Circuit Cruiser weer aan door de jumper op de 2-polige header te drukken.

Verbind met je telefoon, open 'web.local'
en...
racen maar!