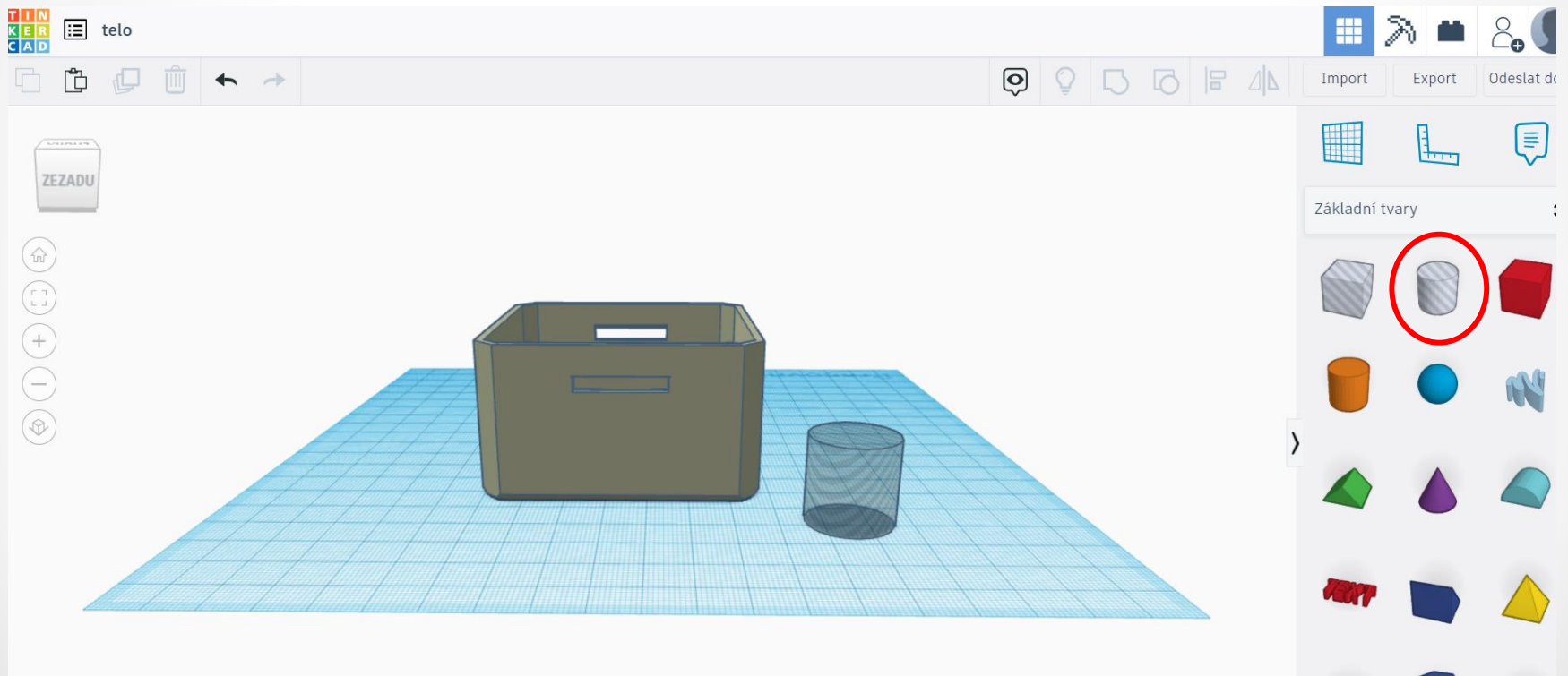


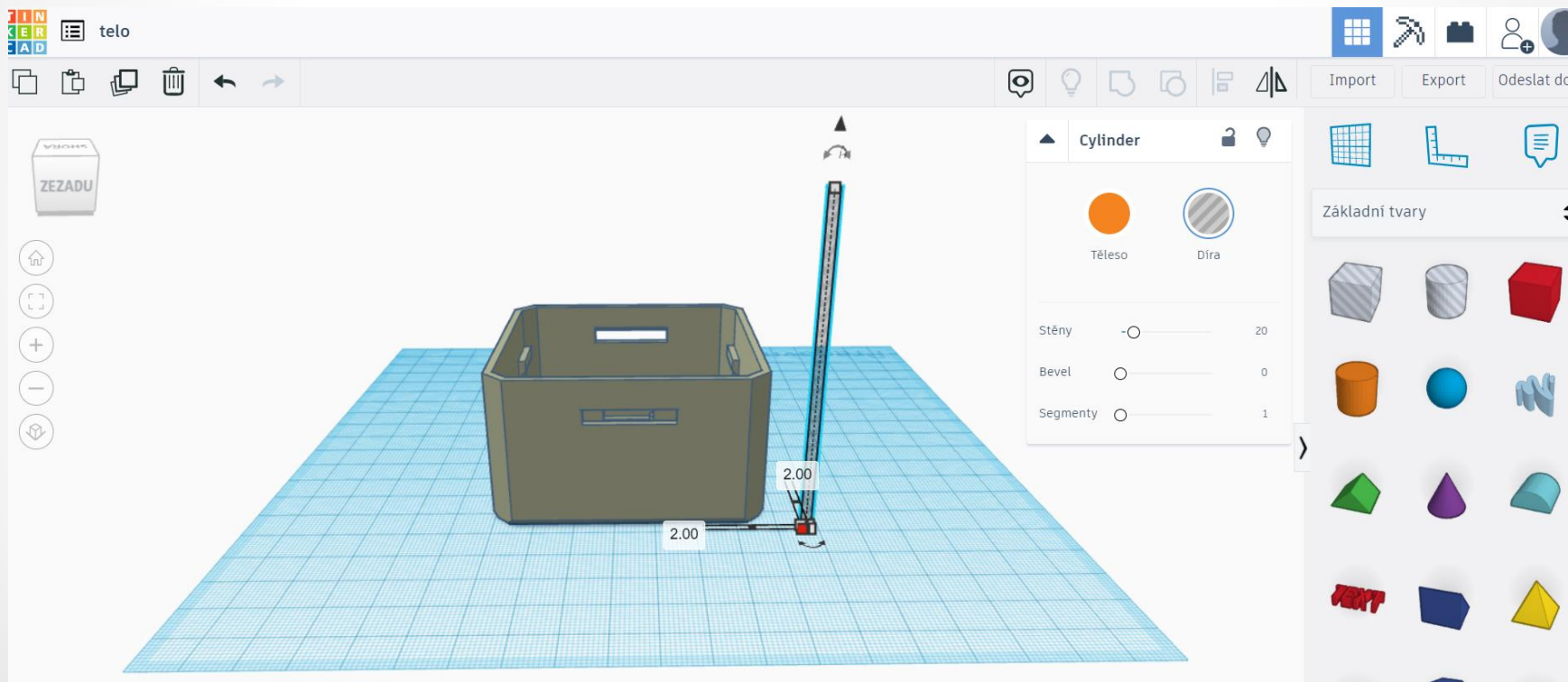
# Tělo robotky V. - úprava pro přichycení rukou k tělu

Bc. Kateřina Čiháčková

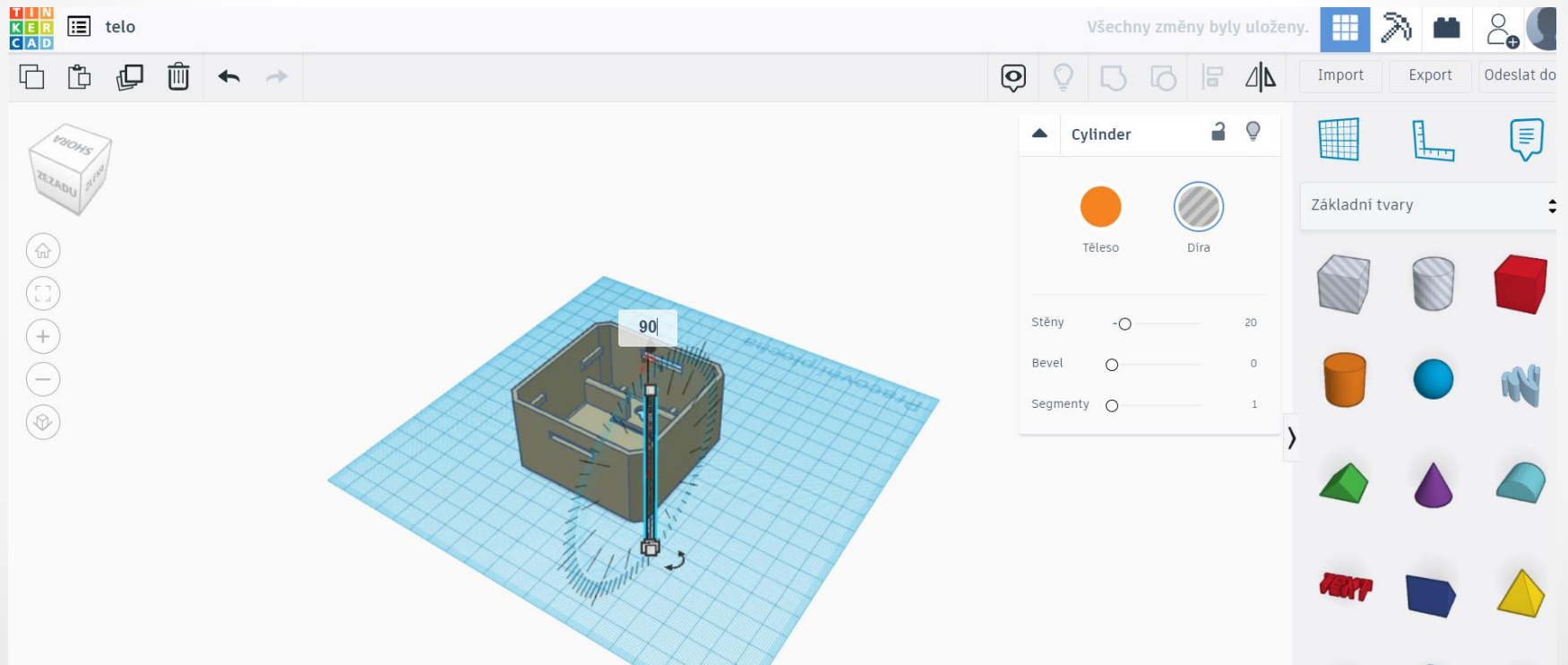
# Na pracovní plochu vytáhneme válec - díru



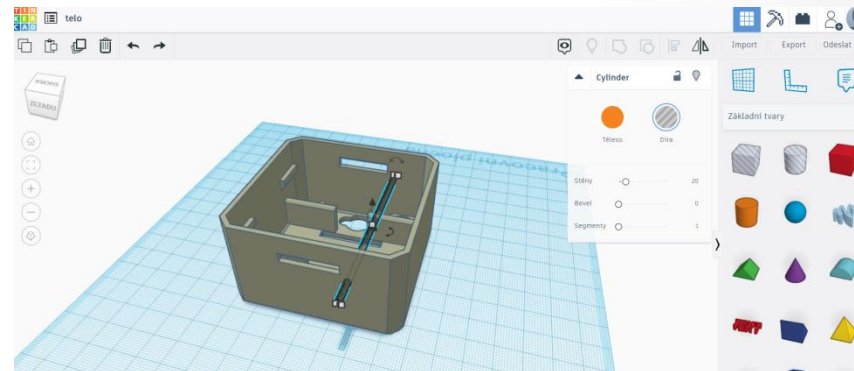
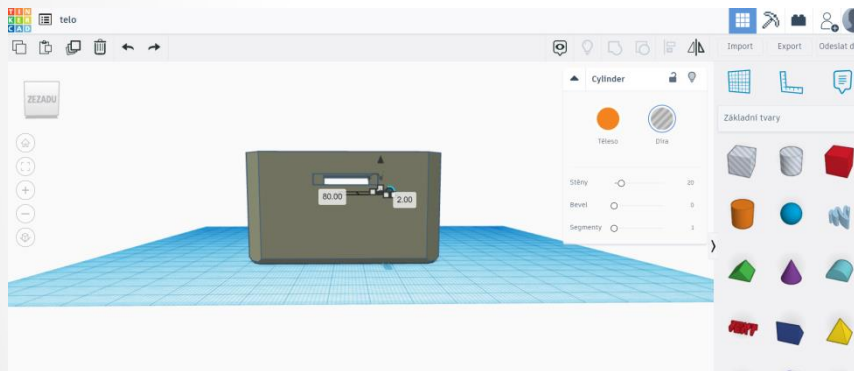
# Přepíšeme rozměry válce (průměr 2 mm a výška 80 mm)



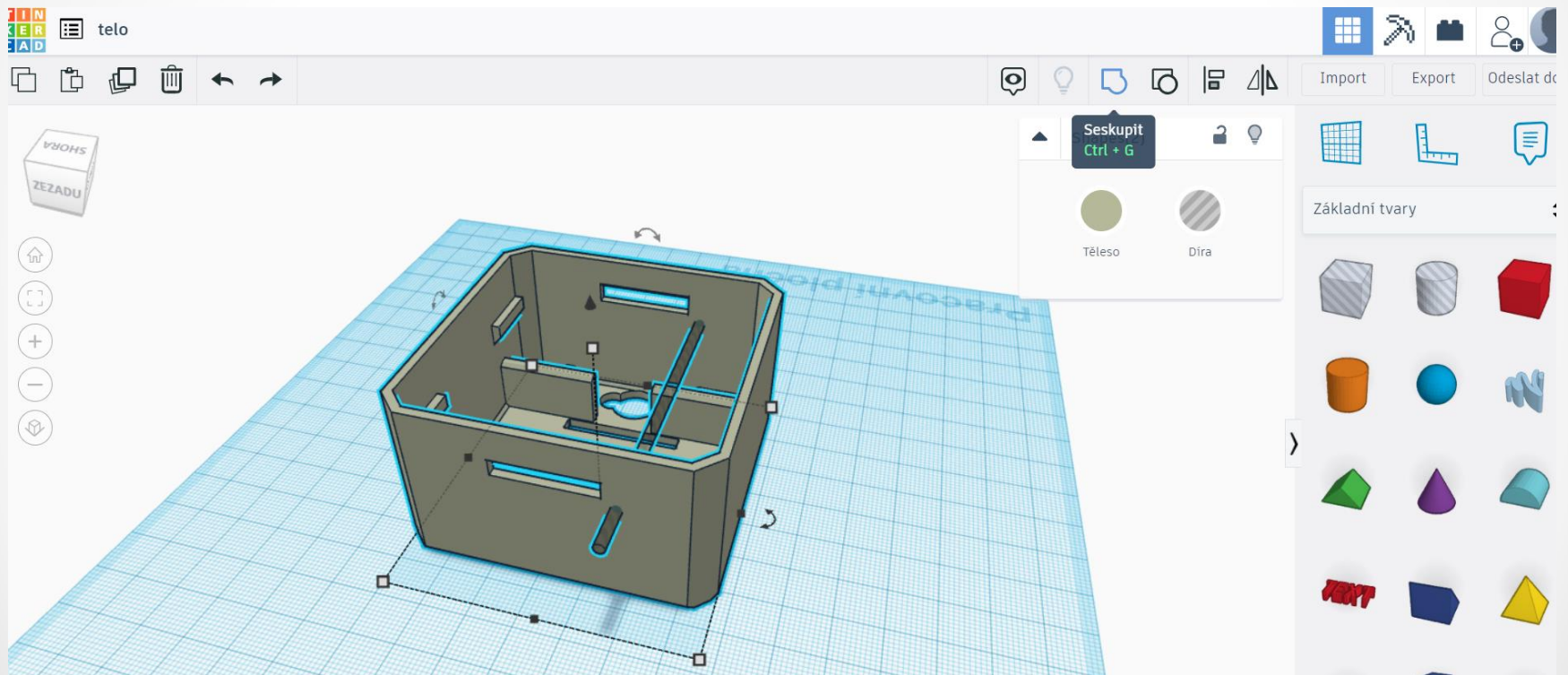
# Otočíme válec o 90° (viz obrázek)



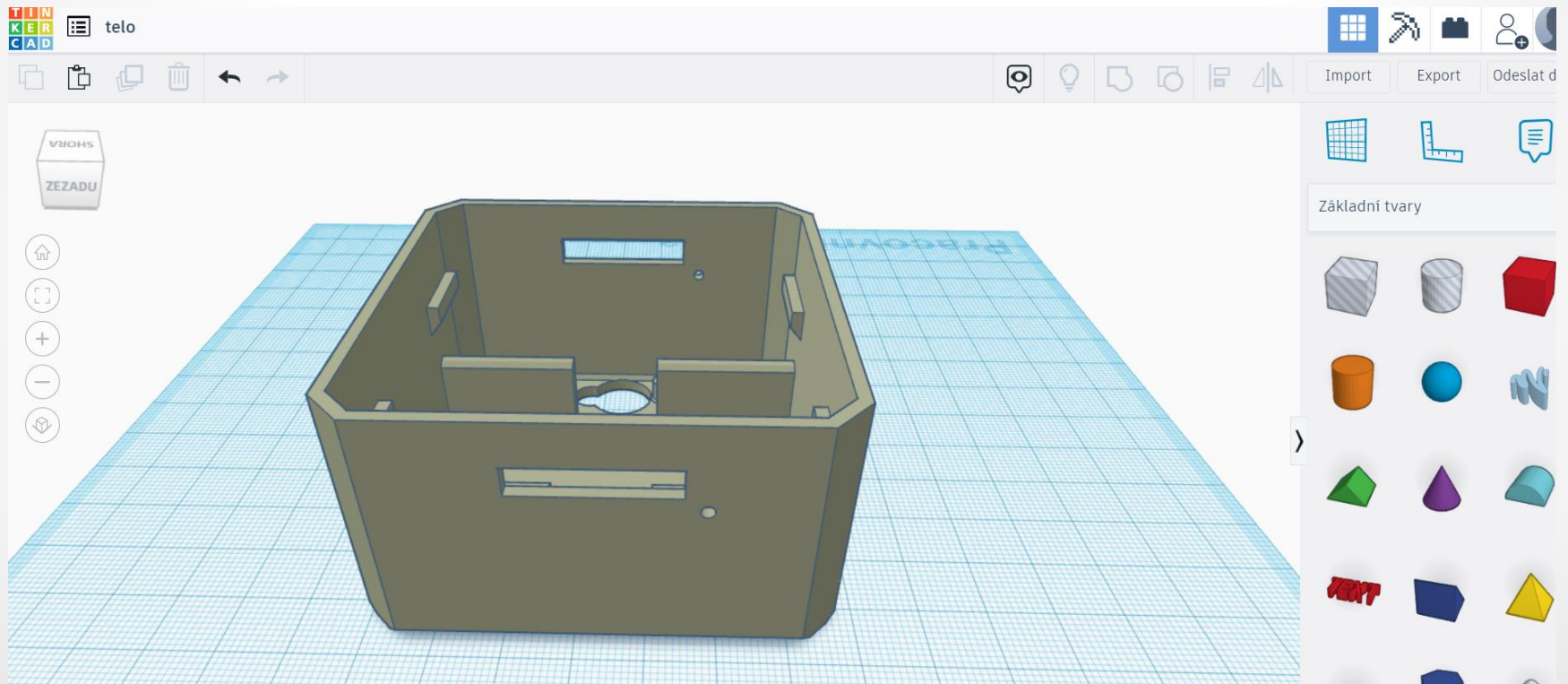
# Vhodně umístíme válec – díru do těla robotky (viz obrázky)



# Seskupíme pomocí funkce **Seskupit Ctrl + G** válec – díru a tělo



Tělo robotky je hotové – dírky slouží pro malý šroubek, kterým připevníme ruku k tělu robotky



Detailní foto přichycení ruky k tělu  
(neutáhneme-li šroubek, ruka je pohyblivá)

