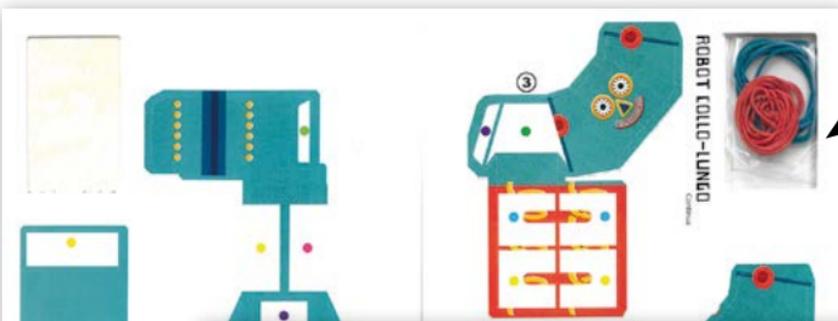


Costruisci i tuoi modelli e grazie agli elastici falli saltare, correre, volare!



### COSTRUISCI IL TUO ROBOT COLLO-LUNGO

**Robot George**  
Realizzazione: 150L  
Ingladione

**Azione:** George, realizzato secondo il metodo di un barcollante pop-up, funziona a battenti ed è un operatore ideale su un teleschermo.

1. Per realizzare i piedi e la spalla, piega la parte 1 e piega in avanti le due parti inferiori, come indicato.

2. Piega in su le estremità dei linguetti inferiori che pieghi e incolla sul lato, cominciando con il primo lembo e proseguendo con il resto del foglio. Poi piega in avanti la parte che dalla parte 1, formando una struttura chiusa, a frangere con la colla.

3. Piega all'interno la parte che dalla parte 1 (la struttura chiusa) e incolla a quello inferiore.

4. Piega la spalla verso il basso e i piedi verso l'alto in modo che la sezione centrale si appoggi, come indicato sopra. Piega la parte 2 alla parte superiore del corpo.

5. Piega insieme la parte superiore e quella superiore, per appoggi l'elastico. Fallo passare sopra i piedi nella parte superiore, guidato verso la parte superiore e sopra la spalla. Dovrà sostenere la parte centrale del corpo.

6. Secondo schema piega la parte superiore e quella superiore, che si è già della parte 2 all'interno e incolla alla parte 1. Dovrà tenere presente anche la colla con le altre parti.

7. Per realizzare la testa e il collo, piega la parte 3, piega verso l'interno le estremità del collo come indicato e incolla insieme. In questo modo il collo sarà forte e bello da vedere. Piega in avanti il base della testa e incolla la linguetta. Piega allo stesso modo con la parte 4.

8. Piega il collo in entrambi i lati in modo che diventino piatte (vedi nota laterale), per rispetto, secondo le due parti del collo e incolla insieme la parte superiore e quella superiore della testa.

Vano laterale

**Robot Comandante Robot**  
Realizzazione: 755L 65A

**Azione:** Questo robot è un robot che salta il ginocchio a molla. Funziona a battenti e sapeva saltare nel gioco.



# SOMMARIO

4

CHE COSA SONO  
I ROBOT?

7

PRIMA DEI ROBOT

11

ROBOT  
COLLO-LUNGO

15

ROBOT INDUSTRIALI

19

ROBOT  
NELLO SPAZIO

23

ROBOT DI CASA

27

VEICOLI  
ROBOTIZZATI

31

AEREI ROBOT

35

ROBOT  
GIOCATTOLO

39

ROBOT DI  
SALVATAGGIO

43

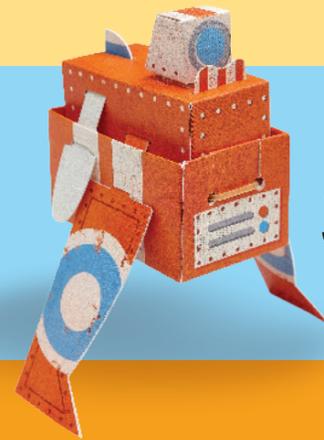
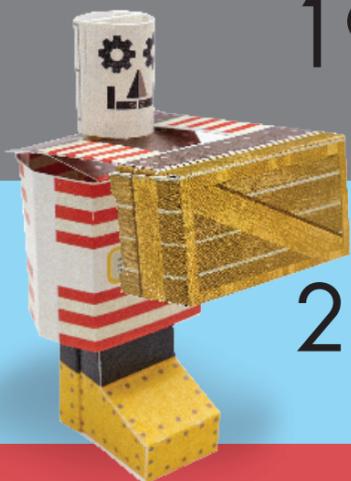
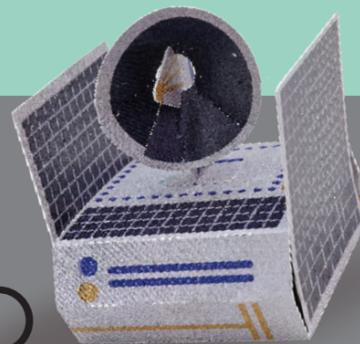
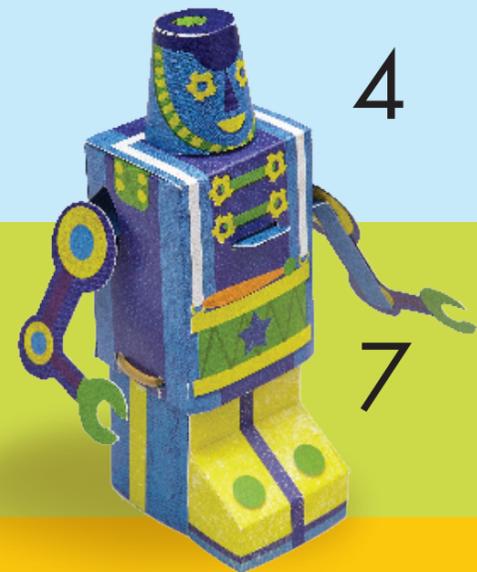
ROBOT  
DEL FUTURO

47

GLOSSARIO

48

INDICE ANALITICO





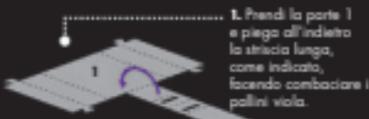
**Nome:** Curiosity

**Tipologia:** Lander

**Lanciato nel:** 2011

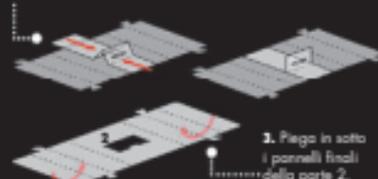
**Missione:** Atterrare su Marte e scoprire se il pianeta sia o sia stato in grado in passato di accogliere forme di vita. Curiosity punta anche a studiare il tempo atmosferico di Marte. È grande come un'automobile, è dotato di sei ruote e può percorrere circa 200 km al giorno.

## COSTRUISCI IL TUO ROBOT NELLO SPAZIO



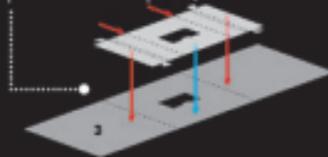
**1.** Prendi la parte 1 e piega all'indietro la striscia lunga, come indicato, facendo combaciare i pallini viola.

**2.** Piega la striscia come indicato, in modo da ottenere un pezzo verticale con una fessura. Incolla questo pezzo centrale, poi incolla la striscia lunga alla base.

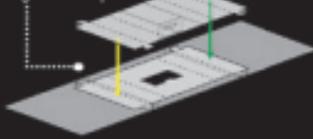


**3.** Piega in sotto i pannelli finali e incollali alla parte 2.

**4.** Incolla la parte 2 alla parte 3 tra le linee di piegatura indicate, in modo che le linee dell'apertura centrale combacino perfettamente. Incolla i pannelli finali piegati della parte 2 ai pannelli laterali della parte 3, come indicato.



**5.** Capovolgilo la parte 1 e incolla i pannelli finali a quelli corrispondenti della parte 2. Passando per l'apertura, la piccola linguetta della parte 3 si allineerà alla fessura nella linguetta della parte 1.



**Nome:** Voyager 1 e Voyager 2

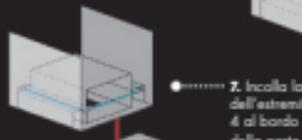
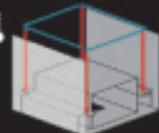
**Tipologia:** Orbiter

**Lanciato nel:** 1977

**Missione:** Due sonde spaziali inviate a esplorare Giove, Saturno, Urano e Nettuno, i pianeti più esterni del Sistema Solare. Oggi si stanno spingendo più lontano, e continueranno a inviare informazioni sulla Terra fino al 2025.



**6.** Piega verso l'alto i pannelli laterali e la sezione centrale, come indicato. Tendi l'elastico e inseriscilo sopra le linguette come indicato.



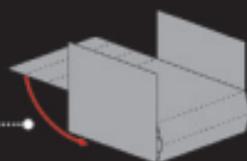
**7.** Incolla la linguetta dell'estremità della parte 4 al bordo inferiore della parte 3.



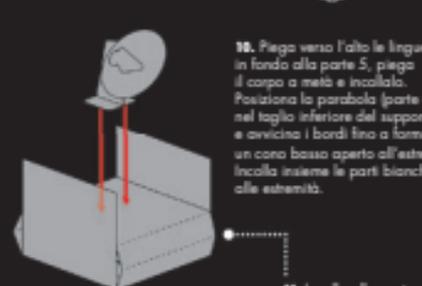
**8.** Piega su se stesso la parte 4 e allinea i pannelli con i pallini arancioni. Incollali insieme.



**9.** Piega su se stesso l'altro lato della parte 4 e incolla il pannello finale al lato inferiore della parte 3.



**10.** Piega verso l'alto le linguette in fondo alla parte 5, piega il corpo a metà e incollalo. Posiziona la parabola (parte 6) nel taglio inferiore del supporto e avvicina i bordi fino a formare un cono basso aperto all'estremità. Incolla insieme le parti bianche alle estremità.



**11.** Incolla alla parte alta le linguette in fondo alla parte 5, come indicato.

**Nome:** Cassini

**Tipologia:** Orbiter

**Lanciato nel:** 1997

**Missione:** Studiare il pianeta Saturno, i suoi anelli e i suoi satelliti. Cassini ha raggiunto il pianeta gigante nel 2004, dopo un viaggio durato sette anni. Da allora, ha scoperto uragani su Saturno e laghi di gas liquido su Titano, uno dei suoi satelliti.

