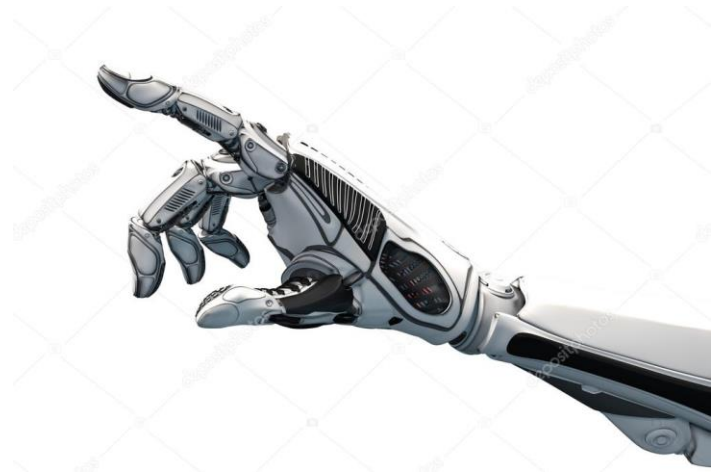




Robothand

voorbeeldfoto:

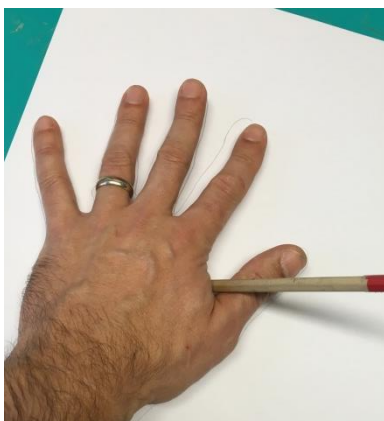


Dit heb je nodig:

- Stevig papier, rietjes, plakband, touw, schaar, potlood, lange naald

Werkplan:

stap 1: Teken je hand over op het witte blad. Teken zoveel mogelijk aan de kant (=minder verspilling). **Knip** mooi uit.



stap 2: **Bekijk** nu waar je hand buigt. **Teken** streepjes waar de buiging is op de bovenkant van je papieren hand. **Plooi** nu de hand op de plaats van de streepjes. **Controleer** of je robothand dezelfde buiging kan maken als je hand.



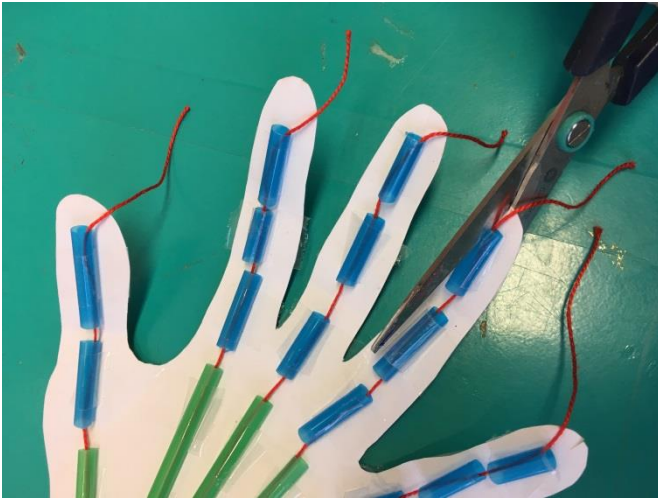
stap 3: **Knip** nu rietjes die je tussen elke plooi legt. **Kleef** ze vast met tape, en zorg ervoor dat ze mooi in 1 **rechte** lijn naar de pols liggen en dat er telkens wat **plaats** tussen is.



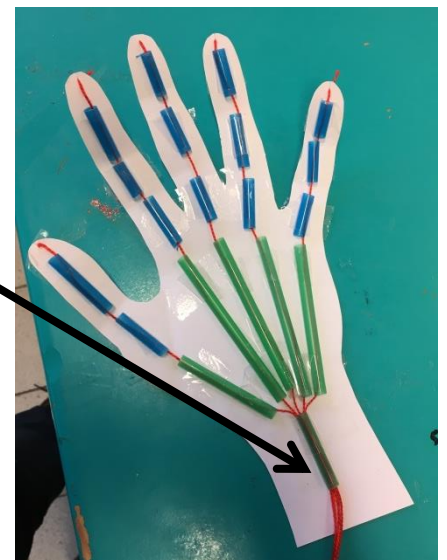
stap 4: **Trek** nu door elke lijn richting pols een stuk touw. **Gebruik** hiervoor een lange naald. **Zorg** dat je boven en onder minstens 10 cm touw over hebt.



stap 5: Knip nu bovenaan elke vinger een sneetje van een halve centimeter. Maak telkens een dubbel knoopje aan het uiteinde van het touw en haak dit erachter. Plak telkens vast met een klein stukje tape. Span de touwtjes op.



stap 6: Steek alle touwtjes nu door een rietje van ongeveer 5 centimeter en kleef dit onder de pols. Hier komen nu alle touwtjes samen. Draai je hand terug om en test uit. Kan je wijzen met de wijsvinger? Kan je een vuist maken? Super!



afvinklijst:

- ✓ De touwtjes doen eigenlijk wat onze spieren ook doen.
- ✓ Wil je weten welk touwtje welke vinger bedient? Kleef dan kleine etiketjes op het einde van het touwtje.

