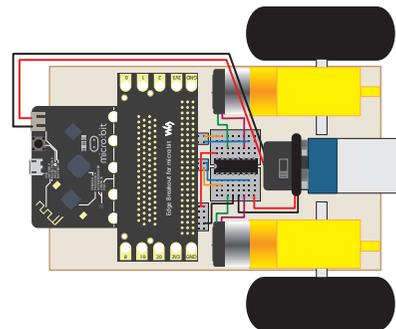


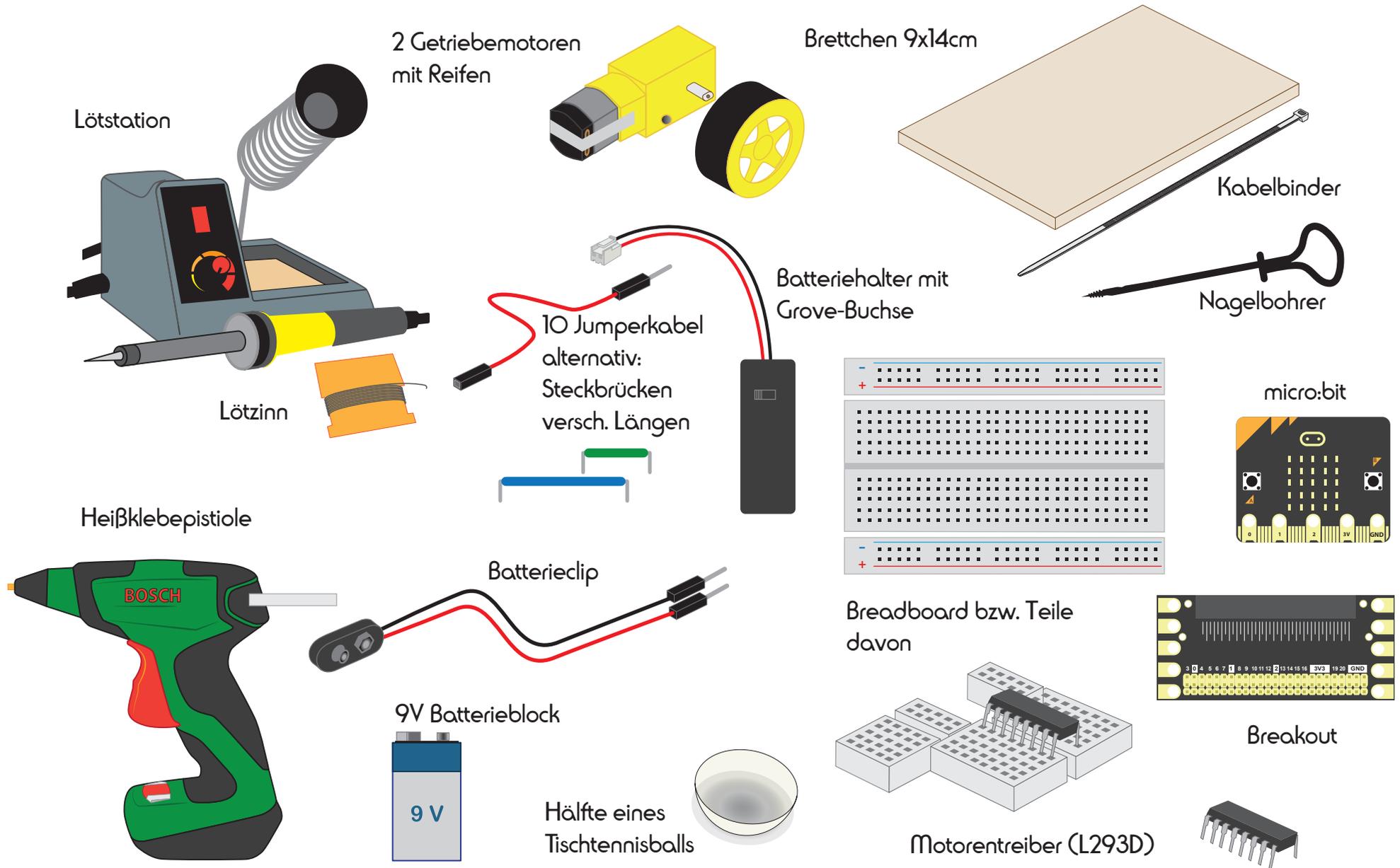


# Programmierbares Fahrzeug mit micro:bit



Bauanleitung

# Werkzeuge und Bauteile



## Kabel an die Motoren löten

Buchsen von den Jumperkabeln abtrennen  
Enden abisolieren, verzinnen und an die  
Motorkontakten anlöten

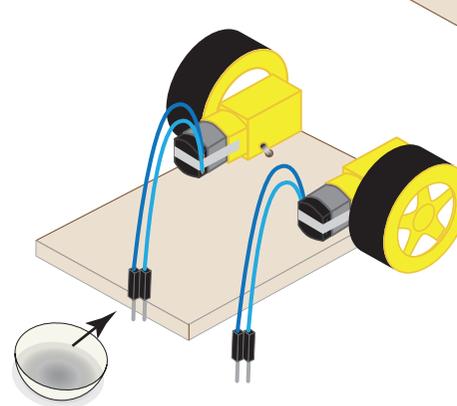
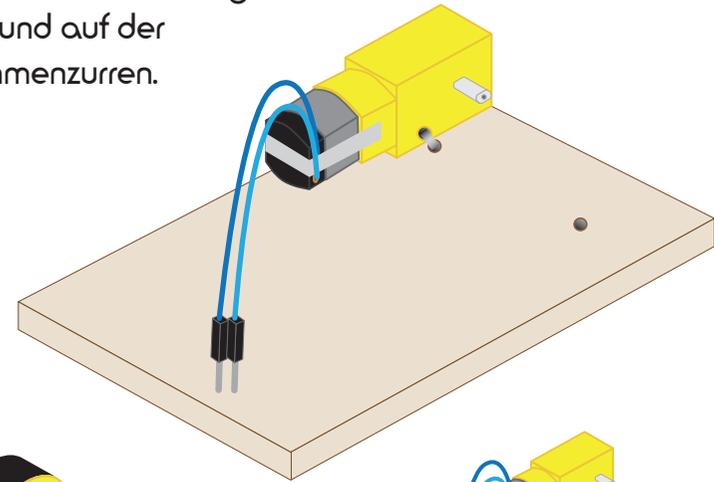


Lötstellen großzügig mit  
Heißkleber überziehen, um  
ein Brechen der Kabel  
zu verhindern.

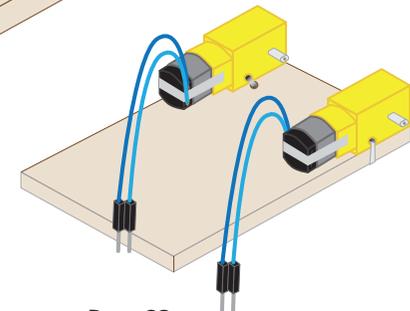


## Motoren auf dem Brettchen befestigen

Die Motoren randscharf in die Ecken setzen. Die zu  
bohrenden Löcher an der Stelle markieren, wo das  
jeweilige Motorengehäuse einen Durchlass hat.  
Kabelbinder von unten durch das Loch im  
Brettchen, dann durch die Öffnung im  
Gehäuse führen und auf der  
Unterseite zusammenzurren.

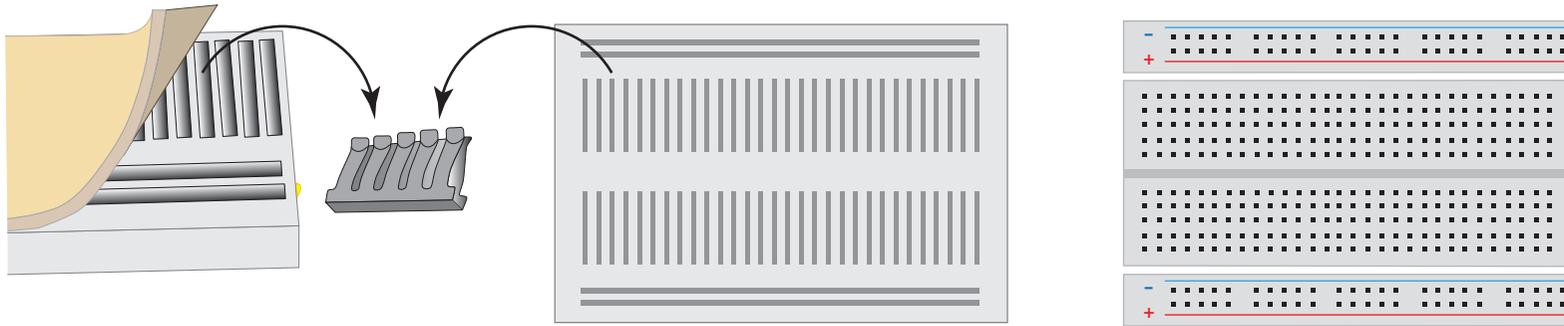


Räder auf die Achsen schieben und  
zur waagerechten Ausrichtung des  
ragbrettchens Tischtennisballhälfte  
auf der Unterseite festkleben.

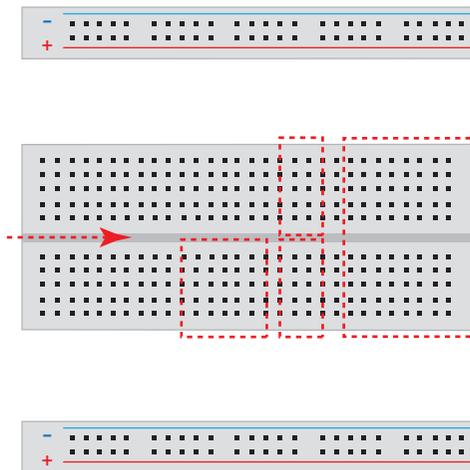


Die Motoren  
so anbringen, dass die  
Lötösen einander  
zugewandt (innenliegend)  
sind.

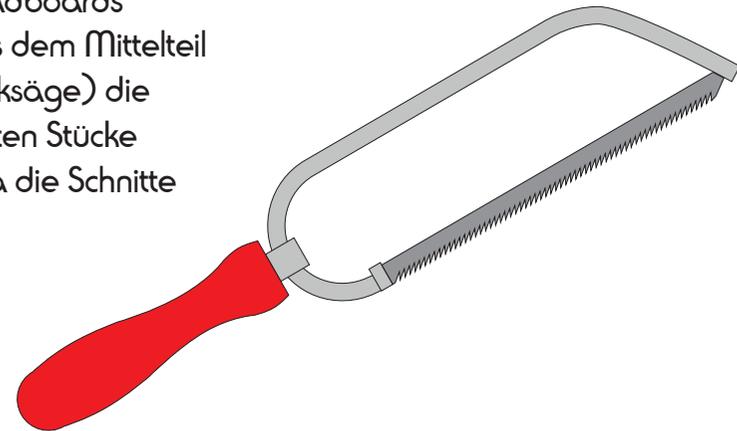
## Anschlüsse platzsparend ermöglichen



Löst man die Klebematte auf der Unterseite des Breadboards, finden sich dort Kontaktklammern aus Metall unterschiedlicher Länge. Sie lassen sich mit einem spitzen Gegenstand leicht heraushebeln. Vier lange Klammern sind es an an den Seiten. Sie verbinden die mit + und - und einer roten bzw. blauen Linie auf der Oberseite gekennzeichneten Kontakte einer Reihe.



Die Seitenleisten des Breadboards lassen sich abknicken. Aus dem Mittelteil können (z. B. mit einer Pucksäge) die für das Fahrzeug benötigten Stücke herausgesägt werden. Da die Schnitte passgenau zu den Stecköffnungen geführt werden müssen, empfiehlt es sich, die darunter liegenden Kontaktklammern zu entfernen.



Wie groß die Stücke sein müssen, ist in der Abbildung mit gestrichelten roten Linien gekennzeichnet. Der Pfeil deutet an, dass das Mittelteil auch mittig zerteilt werden muss

# Zusammenschau

