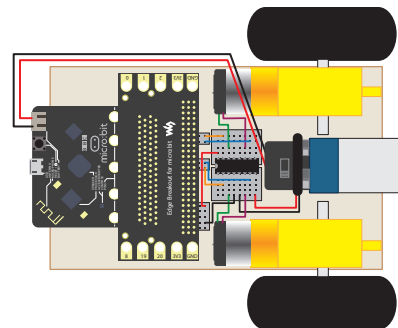


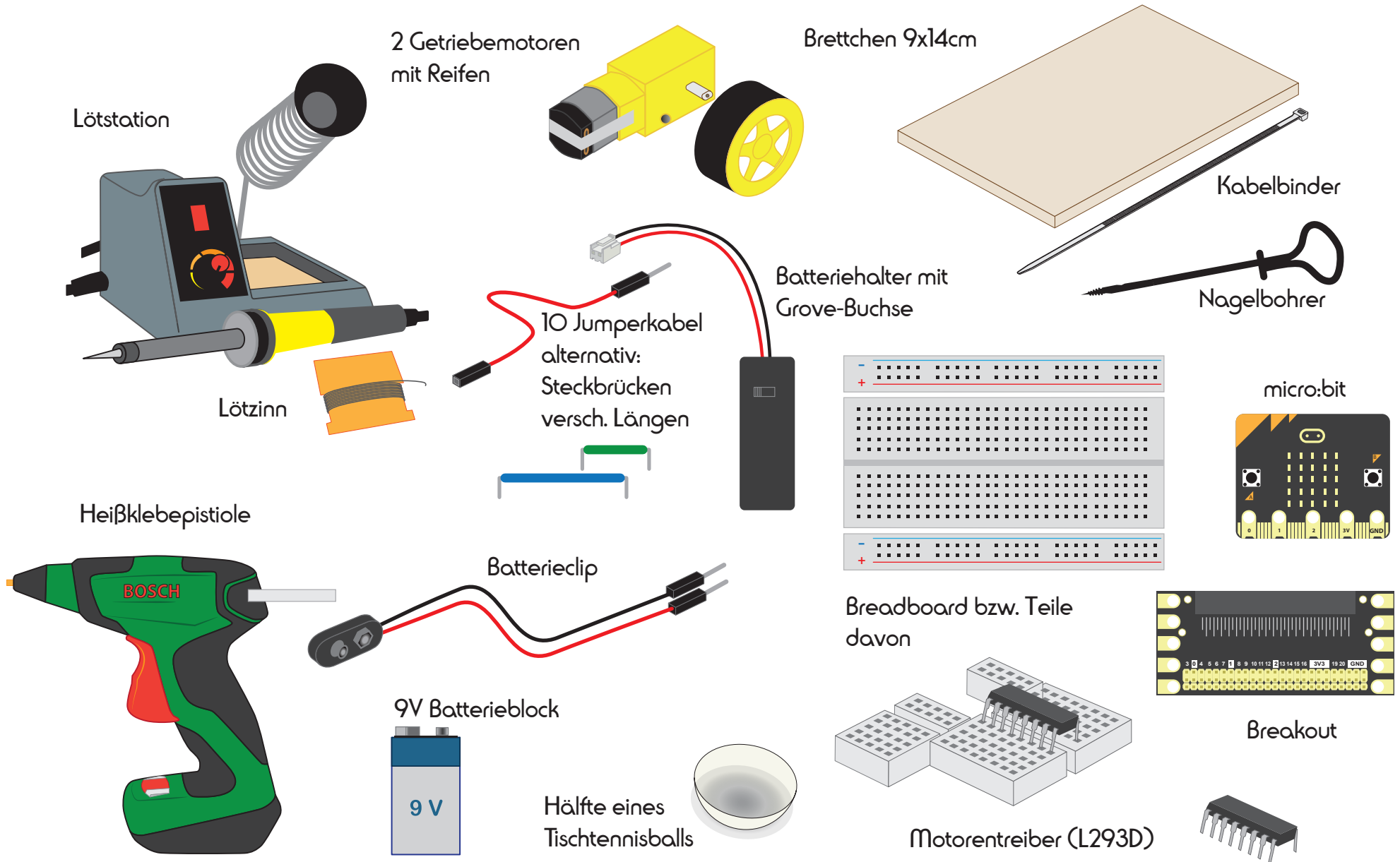


Programmierbares Fahrzeug mit micro:bit



Bauanleitung

Werkzeuge und Bauteile



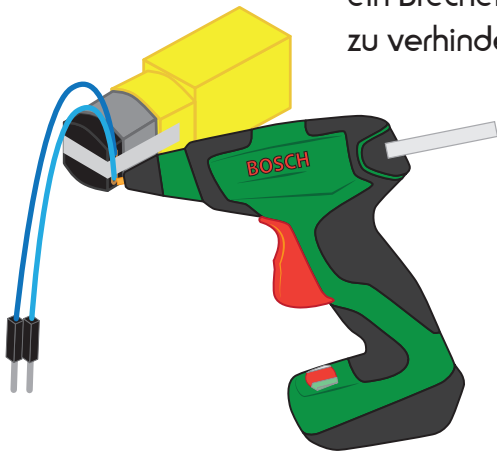
Kabel an die Motoren löt

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



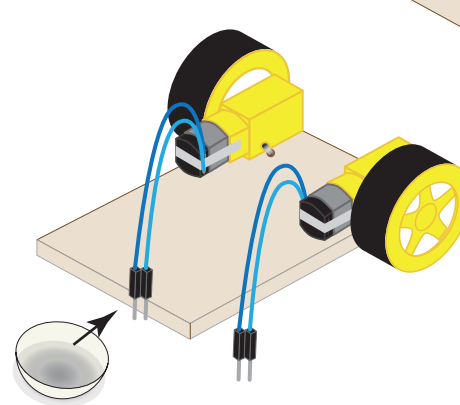
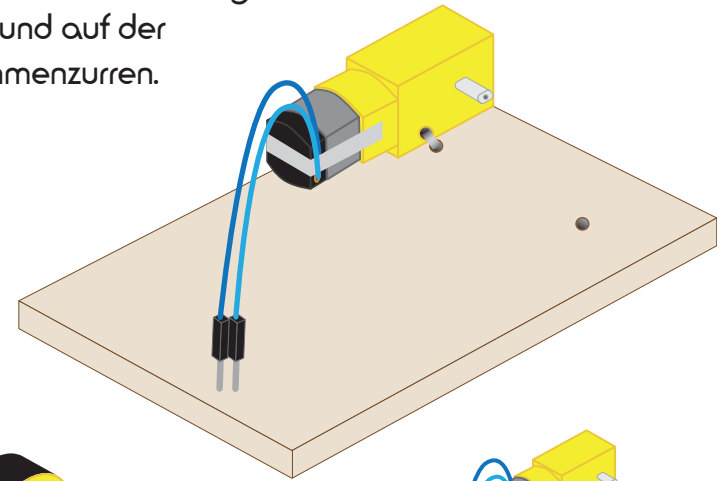
Darauf achten,
dass die Kabel
nach oben
zeigen.

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

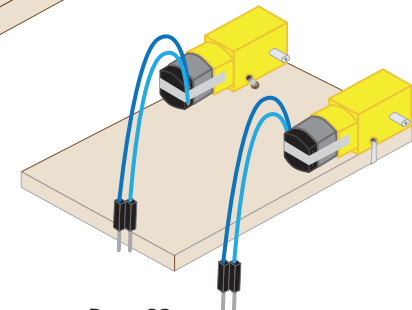


Motoren auf dem Brettchen befestigen

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.

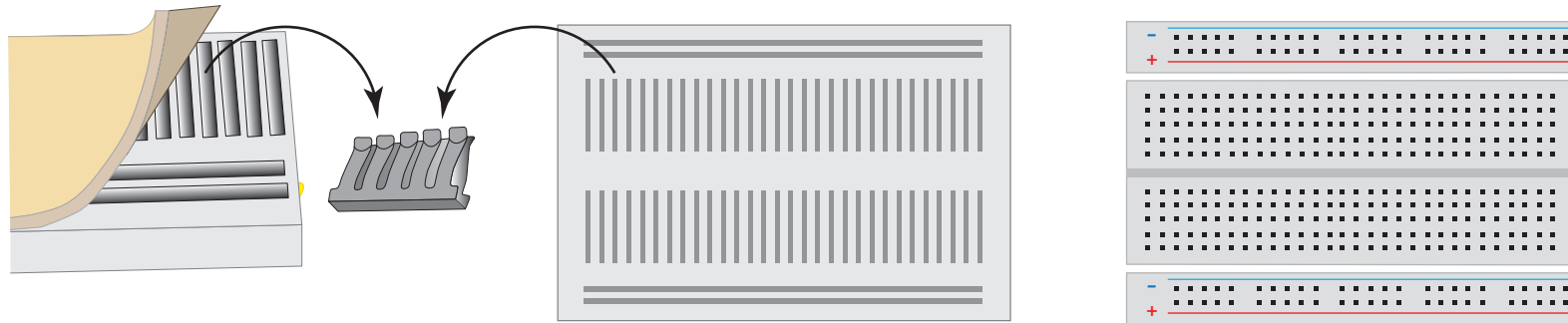


Räder auf die Achsen schieben und
zur waagerechten Ausrichtung des
ragbrettchens Tischtennisballhälfte
auf der Unterseite festkleben.

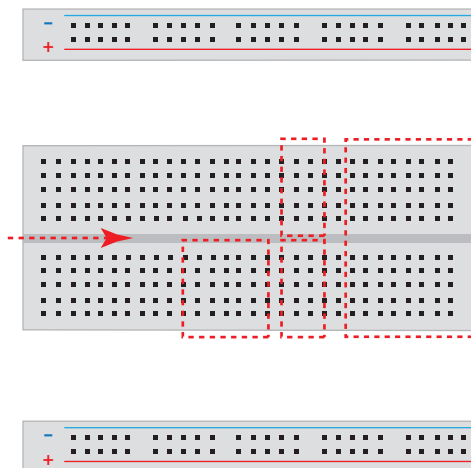


Die Motoren
so anbringen, dass die
Lötösen einander
zugewandt (innenliegend)
sind.

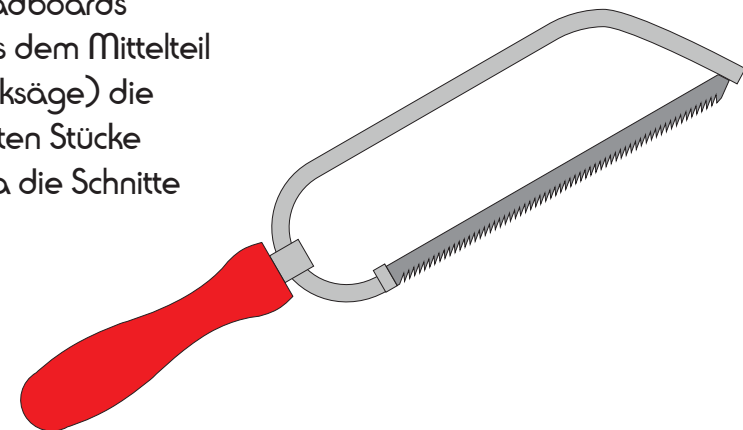
Anschlüsse platzsparend ermöglichen



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

