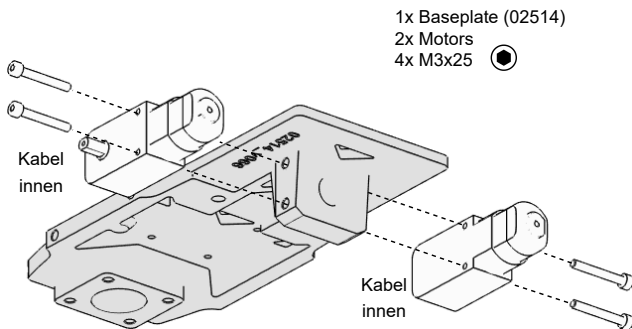




1 MOTOREN MONTIEREN

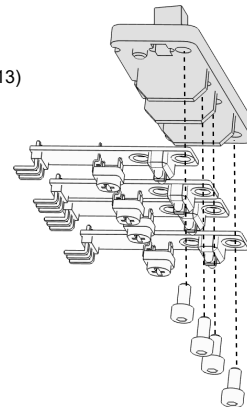


1x Baseplate (02514)
2x Motors
4x M3x25

Kabel durch dreieckige Öffnung nach oben ziehen

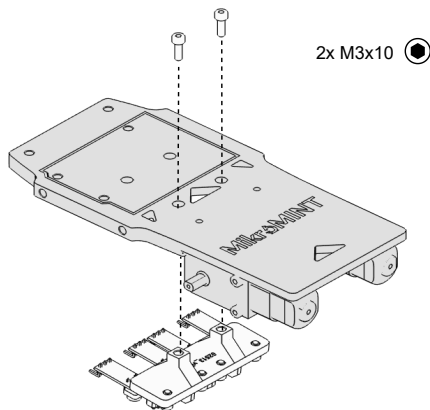
2 IR-SENSOREN HALTER

1x IR Sensor Holder (02513)
4x IR Sensors
3x M3x6



Sensoren ausrichten und einzeln verschrauben

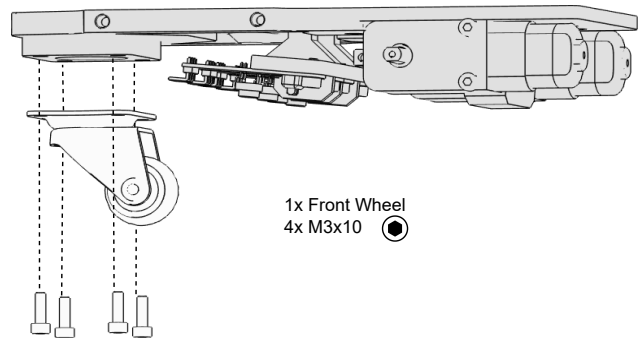
3 IR-BLOCK BEFESTIGEN



2x M3x10

Schrauben von oben einsetzen

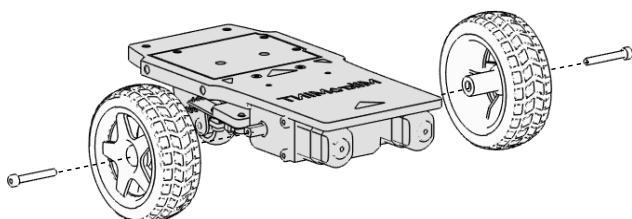
4 STÜTZRAD MONTIEREN



1x Front Wheel
4x M3x10

Schrauben von unten einsetzen

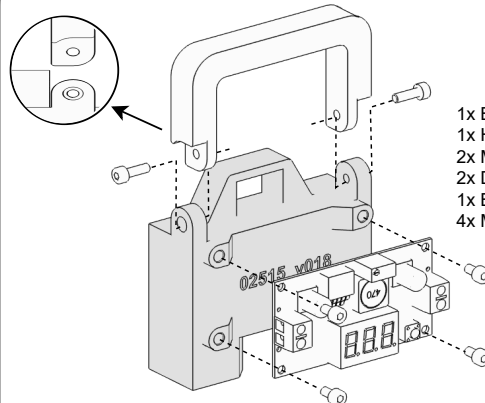
5 ANTRIEBSRÄDER MONTIEREN



2x Back Wheels
2x Wheel Screws

Räder aufschieben und seitlich sichern
Schrauben nur leicht anziehen

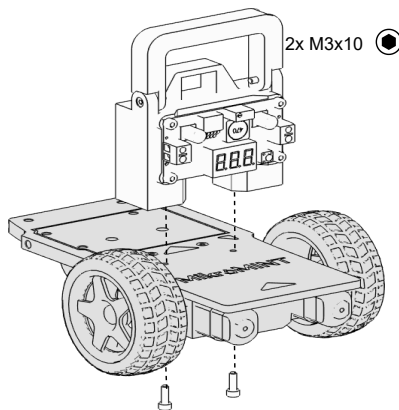
6 TOWER VORMONTIEREN



1x Battery Holder (02515)
1x Handle (02516)
2x M3x10
2x Din985 M3 A2
1x Buck Converter
4x M3x6

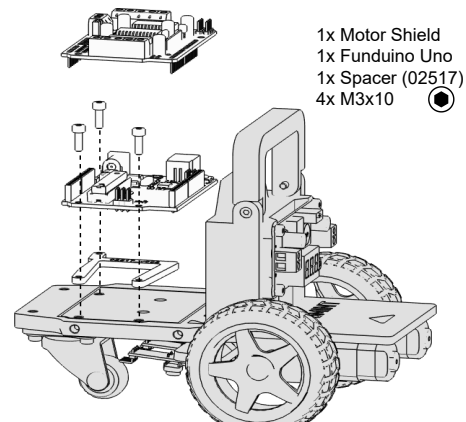
Griff und Spannungswandler befestigen

7 TOWER BEFESTIGEN



Tower aufsetzen und von unten verschrauben

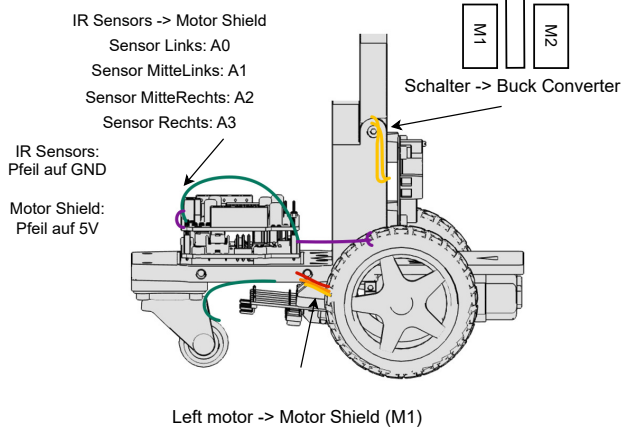
8 ARDUINO + MOTOR-SHIELD



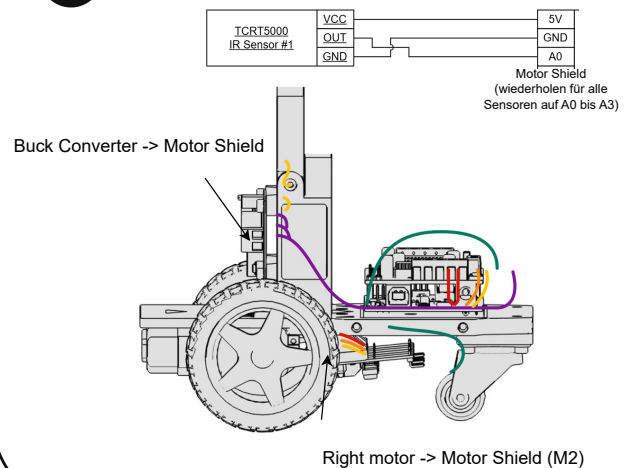
1x Motor Shield
1x Funduino Uno
1x Spacer (02517)
4x M3x10

Spacer und Arduino festschrauben (USB port nach rechts)
MotorShield ausrichten und aufstecken

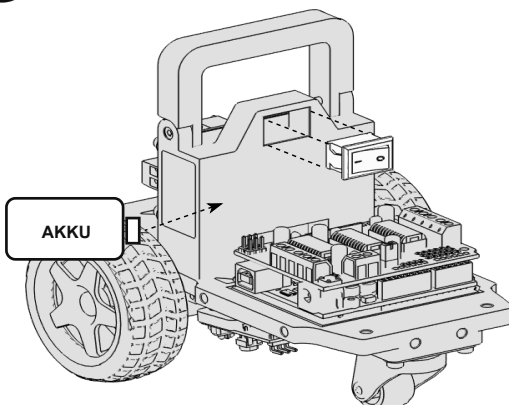
9 KABEL VERLEGEN · OBEN



10 KABEL VERLEGEN · UNTEN

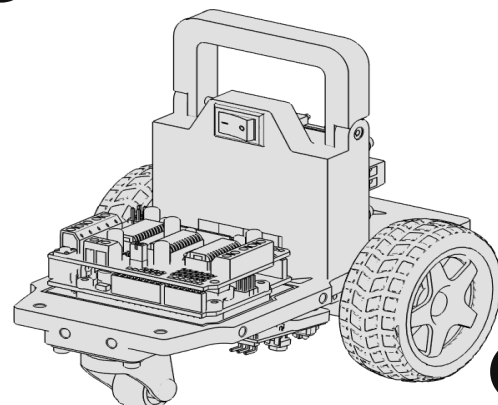


11 SCHALTER + AKKU



Schalter von vorne einsetzen
Akku anschließen (Schalter muss ausgeschaltet sein)

12 FERTIG MONTIERT



Alle Baugruppen und Anschlüsse kontrollieren und durchmessen