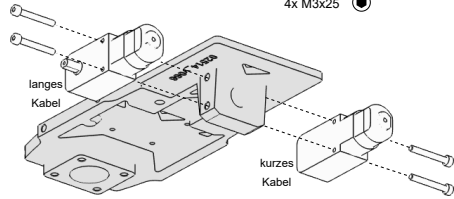




1 MOTOREN MONTIEREN

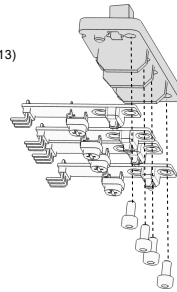
1x Baseplate (02514)
2x Motors
4x M3x25



Langes Kabel links · kurzes Kabel rechts
Kabel durch dreieckige Öffnung nach oben ziehen

2 IR-SENSOREN HALTER

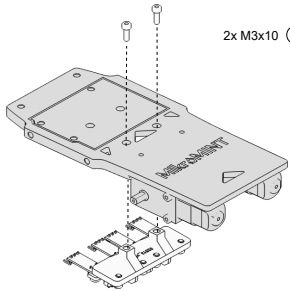
1x IR Sensor Holder (02513)
4x IR Sensors
4x M3x6



Sensoren ausrichten und einzeln verschrauben
Überstehende Drahtstücke zur Seite biegen / abschneiden

3 IR-BLOCK BEFESTIGEN

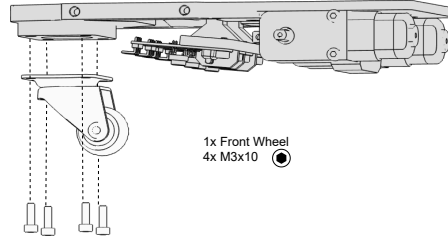
2x M3x10



Schrauben von oben einsetzen

4 STÜTZRAD MONTIEREN

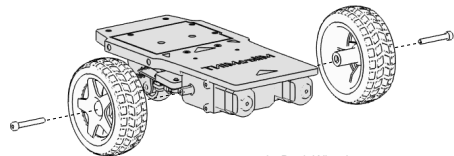
1x Front Wheel
4x M3x10



Schrauben von unten einsetzen

5 ANTRIEBSRÄDER MONTIEREN

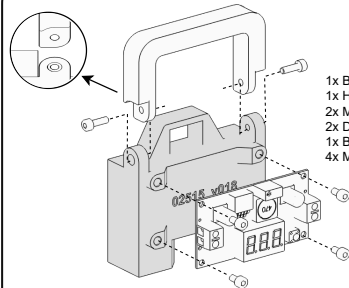
2x Back Wheels
2x Wheel Screws



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

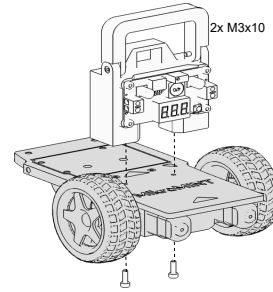


Griff und Spannungswandler befestigen



7 TOWER BEFESTIGEN

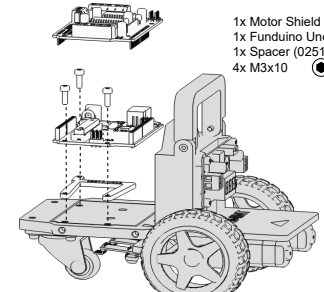
2x M3x10



Tower aufsetzen und von unten verschrauben

8 ARDUINO + MOTOR-SHIELD

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



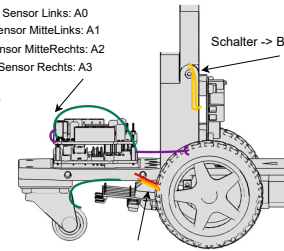
Spacer und Arduino festschrauben (USB port nach rechts)
MotorShield ausrichten und aufstecken

9 KABEL VERLEGEN · OBEN

IR Sensors -> Motor Shield
Sensor Links: A0
Sensor MitteLinks: A1
Sensor MitteRechts: A2
Sensor Rechts: A3

IR Sensors:
Pfeil auf GND
Motor Shield:
Pfeil auf 5V

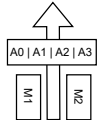
Schalter -> Buck Converter



Left motor (Langes Kabel)
-> Motor Shield (M1)

10 KABEL VERLEGEN · UNTEN

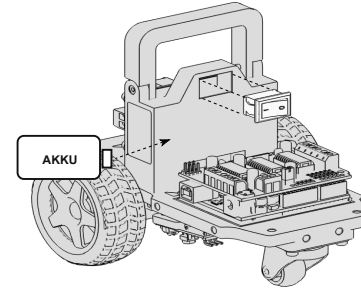
Buck Converter -> Motor Shield



Right motor (Kurzes Kabel)
-> Motor Shield (M2)

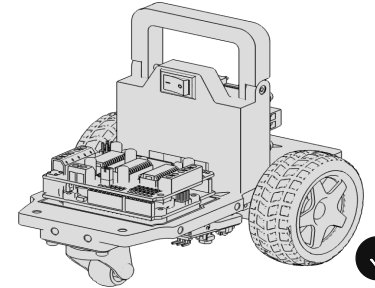
11 SCHALTER + AKKU

AKKU



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

12 FERTIG MONTIERT



Alle Baugruppen und Freigänge kontrollieren