

Bastelsatz für den autonomen Roboter

- 1 Arduino
- 1 ArduinoSensorShield V5.0
- Trägerplatte + 4 Motorhalterungen
- 1 Motortreiber L298N
- 2 Elektromotoren
 - beigefügte Kabel (schwarz/rot) auf ca 5cm kürzen
 - Kabel an die Motoranschlüsse anlöten
- 2 Antriebsräder
- 2 schwarze Konterscheiben für die Radachsen
- 1 Stützrad mit 4 Messingabstandshalter und 8 Schrauben (5mm)
- 1 AA-Batteriefach
- 4 lange Schrauben (3mm) + Muttern für Motorbefestigung
- 1 Schalter (aus/ein)
- 1 zusätzliches Kabel für den GRD vom Motortreiber zum Arduino (Es wird mit dem schwarzen Draht des AA-Batteriefachs zusammengelötet)
- 4 AA Batterien
- Doppelklebeband

Zusätzlich besorgen:

- 8 Distanzhülsen (10mm lang und min. 3mm Innendurchmesser)
- 8 Schrauben (15mm lang und 3mm Durchmesser)
- 8 female/female Kabel (21cm)
- 1 zusätzliches Kabel für den GRD vom Motortreiber zum Arduino (Es wird mit dem schwarzen Draht des AA-Batteriefachs zusammengelötet)
- 4 AA Batterien
- Doppelklebeband, falls nicht über Distanzhülsen geschraubt wird.
- Box (3D-Druck) als Servohalterung
- Gesicht (3D-Druck) als Halterung für den Entfernungsmesser

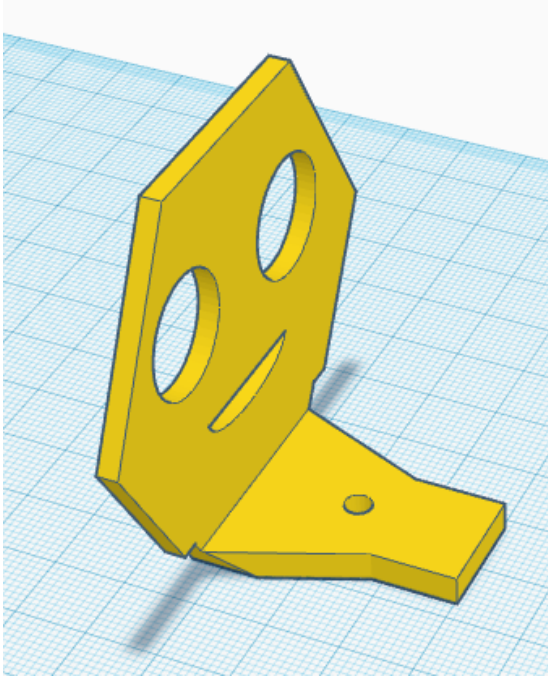


Abbildung 2 Gesicht für Entfernungsmesser

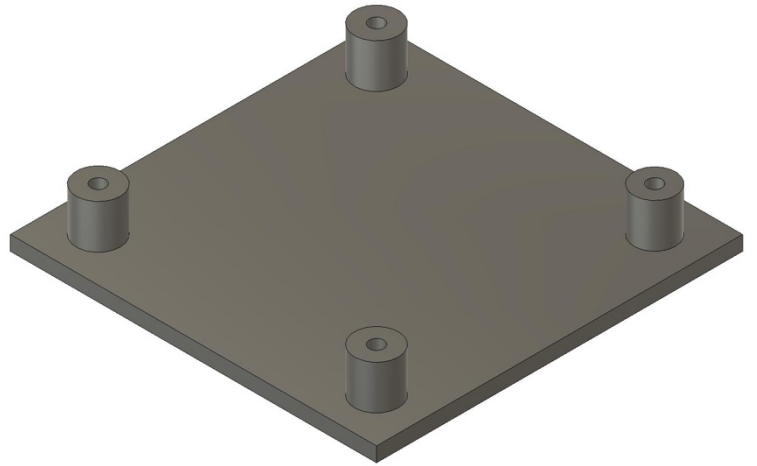


Abbildung 1 Basisplatte für L298N mit Distanzzyindern 10mm

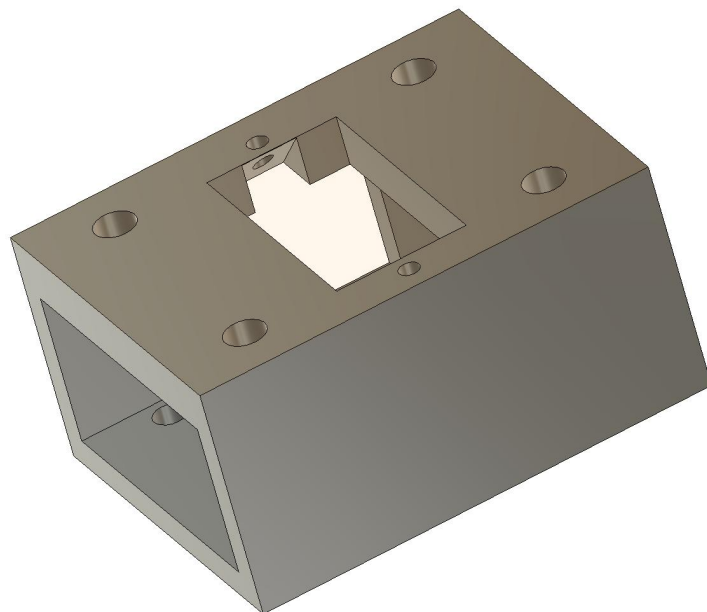


Abbildung 3 Servo-Halterung