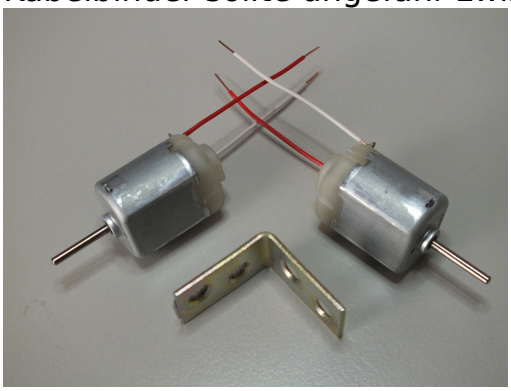
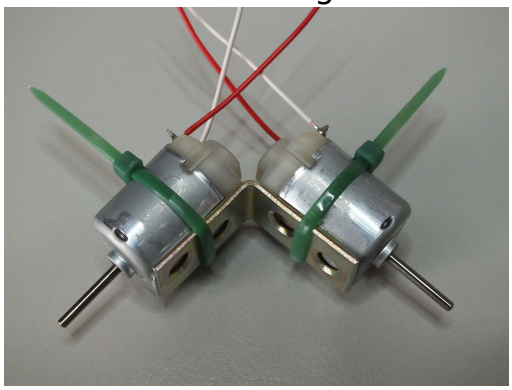
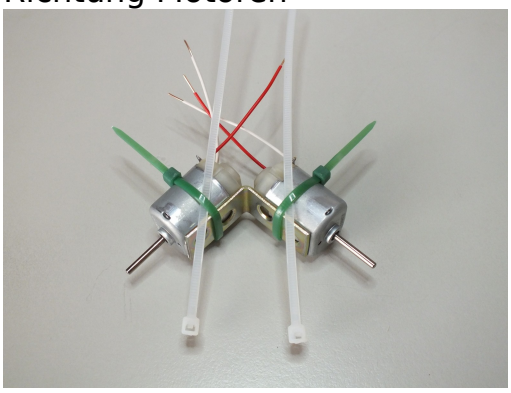
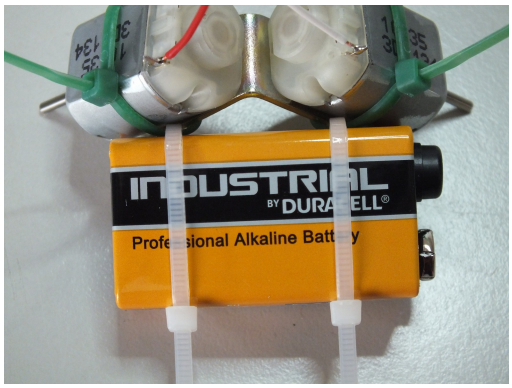
Bauanleitung

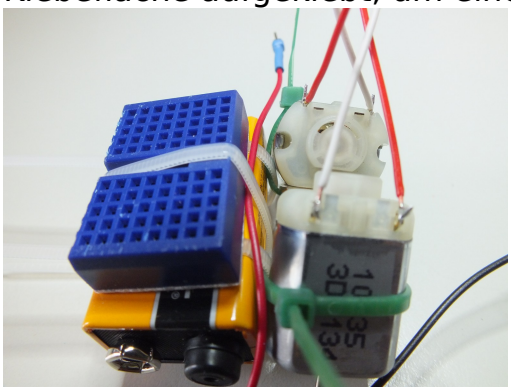
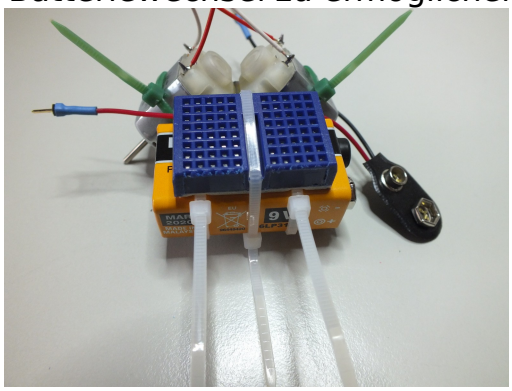
1. Beide Motoren mit den kurzen, farbigen Kabelbindern am Metallwinkel festmachen. Dabei ist egal, welcher Motor auf welche Seite kommt. Der Kabelbinder sollte ungefähr zwischen den Löchern liegen:

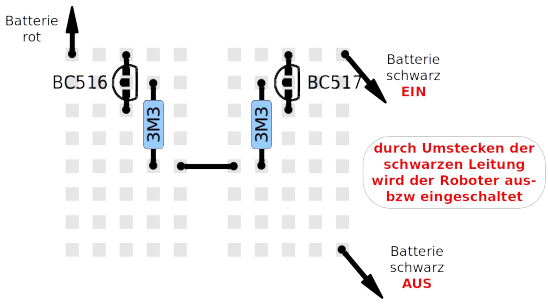
2. Batterie mit zwei weißen Kabelbindern an den anderen Kabelbindern festzurren. Der kleine Batteriepol (Pluspol, schwarze Kappe) liegt Richtung Motoren

3. Steckbrett mit dem weißen Kabelbinder an der Batterie festmachen, so dass das überstehende Ende nach unten zeigt. Dabei das rote Kabel des Batterieclips hinter dem Steckbrett durchführen.
   Das Steckbrett wird nur vom Kabelbinder gehalten und nicht mit seiner Klebefläche aufgeklebt, um einen Batteriewechsel zu ermöglichen.

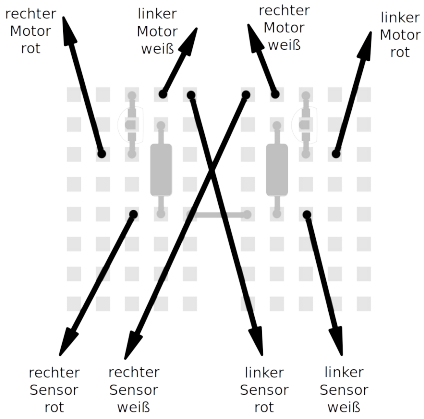



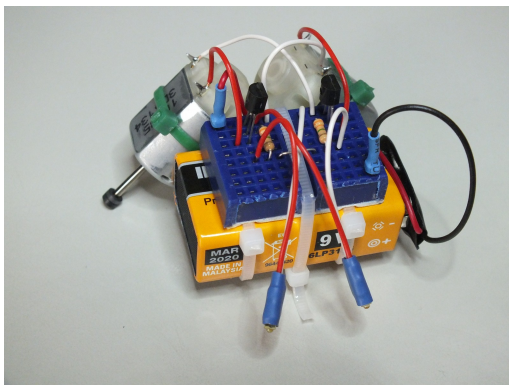
4. Elektronische Bauteile auf das Steckbrett stecken. Vorher sollten die Anschlüsse der Widerstände (braunes Gehäuse mit Farbringen) und die Drahtbrücke auf 5-7 mm gekürzt werden, um Kurzschlüsse zu vermeiden. Die Widerstände sind gleich und können daher vertauscht werden. Außerdem ist egal, wie herum man sie einsteckt. Dagegen dürfen die **Transistoren** (schwarzes Gehäuse, drei Anschlüsse) **nicht vertauscht oder verdreht werden! Beschriftung und abgeflachte Seite beachten!**



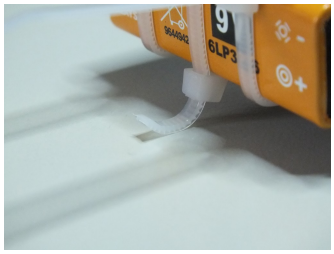
5. Batterieclip an Batterie klemmen und Kabel einstecken, schwarzes Kabel in AUS-Stellung

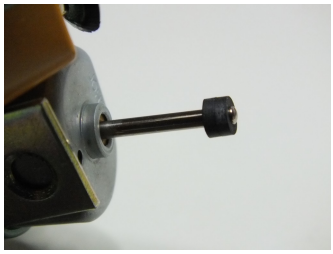
6. Sensoren einstecken und ausrichten. Motorkabel einstecken.
Rechte bzw. linke Seite ist immer in Fahrtrichtung gesehen (Batterie ist vorne, Motoren hinten)





7. Mittleren weißen Kabelbinder abschneiden und zu einer Kufe biegen.
Je Motorachse zwei Gummiringe als Räder aufstecken. Sollten sie mit der Zeit hochrutschen, kann der innere Ring mit etwas Klebstoff an der Achse befestigt werden. Den äußeren nicht kleben, damit er ausgetauscht werden kann.





8. Einschalten durch Stecken des schwarzen Batteriekabels in EIN-Stellung

Probleme? Fragen? Vorschläge? ⇒ Mail an: loretto@roboretto.de

Quellen: - Make 3/2016, www.make-magazin.de
- https://www.heise.de/make/artikel/Transistor-Bot-mit-Experimentierboard-3283594.html