Grundaufbau Motorregler, Akku & Arduino

Mit dem Grundaufbau soll zunächst ein fahrbereites Fahrzeig entstehen, auf dessen Basis anschließend weitere Modifikation für besondere Zwecke möglich sind.

Damit der LiIon-Akkupack, der Motorregler und der Arduino sicher befestigt werden können, kommt eine Halterung aus dem 3D Drucker zum Einsatz. Außerdem kann man das Fahrzeug an einem Schalter ein- und ausschalten [1)].

Bei der Reihenfolge des Aufbaus muss man jetzt allerdings ein paar Dinge beachten, damit man sich nicht in eine Sackgasse manövriert.

Schritt 1: Kabel vorbereiten

- Löte den Pluspol des USB-Kabels an den Schalter **(1)**
- Löte ein etwa 7cm langes Stück rotes Kabel an den anderen Anschluss des Schalters **(2)**
- Löte ein etwa 10cm langes rotes Kabel an das andere Ende dieses Kabels **(3)**, so dass man die beiden zusammengelöteten Kabelenden später gemeinsam im Schraubterminal des Motorreglers einklemmen kann.
- Löte ein etwa 10cm langes schwarzes/graues/dunkelblaues „Massekabel“ an den Minuspol des

USB-Kabels, so dass man die beiden zusammengelöteten Kabel später gemeinsam im Schraubterminal des Motorreglers einklemmen kann. **(4)**

1)

FreeCAD Datei und STL-Netz finden sich in dieser ZIP-Datei

From:
https://wiki.qg-moessingen.de/ - **QG Wiki**

Permanent link:
https://wiki.qg-moessingen.de/faecher:nwt:arduino:bauteilbibliothek:bausatz_fahrroboter:aufbau:start?rev=1603034488

Last update: **18.10.2020 17:21**