



Schritt für Schritt Montageanleitung

*Auf geht's
(Das vierrädrige Auto)*

Vorwort

Unser Unternehmen

Gegründet im Jahr 2011 ist Elegoo Inc. ein professioneller Hersteller und Exporteur, spezialisiert auf Design, Entwicklung Produktion und Vermarktung von Arduino, 3D-Drucker, Raspberry-Pi und STM32. Wir befinden uns in Shenzhen, welches als das Chinesische Silicon Valley bekannt ist. Alle unsere Produkte entsprechen internationalen Qualitätsstandards und werden in einer Vielzahl von verschiedenen Märkten auf der ganzen Welt sehr geschätzt.

Unsere offizielle Website ist: [Http://www.elegoo.com](http://www.elegoo.com)

Unser USA-Amazonas-Shop ist: [Http://www.amazon.com/shops/A2WWHQ25ENKVJ1](http://www.amazon.com/shops/A2WWHQ25ENKVJ1)

Unser Tutorial

Das Tutorial ist für Anfänger. Im Tutorial können Sie lernen, wie man das Arduino Controller Board, Sensoren und Komponenten verwendet. Sie können auch Grundkenntnisse zu allen einzelnen Teile erlernen. Aber wenn Sie Arduino systematisch kennenlernen möchten, empfehlen wir Ihnen, das Buch "Arduino Kochbuch" zu kaufen, das von Michael Margolis geschrieben wird.

Dieses Tutorial

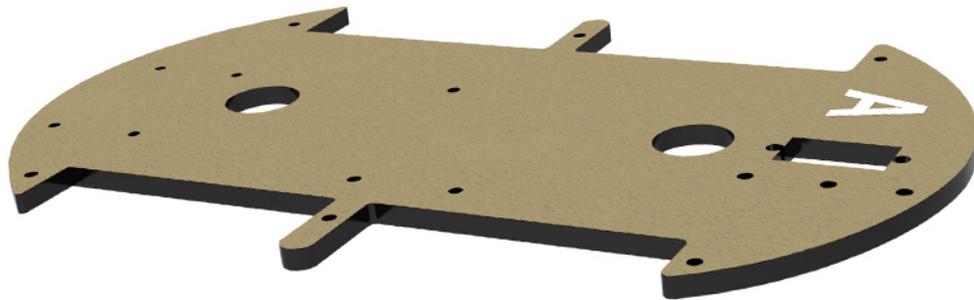
Dieses Tutorial zeigt Ihnen, wie Sie das Auto zusammenbauen und bietet Ihnen das Grundprogramm, um den gesamten Funktionsumfang zu realisieren.

Wenn Sie mehr lernen wollen als das Tutorial, wäre Google ein großartiger Ort zu lernen.

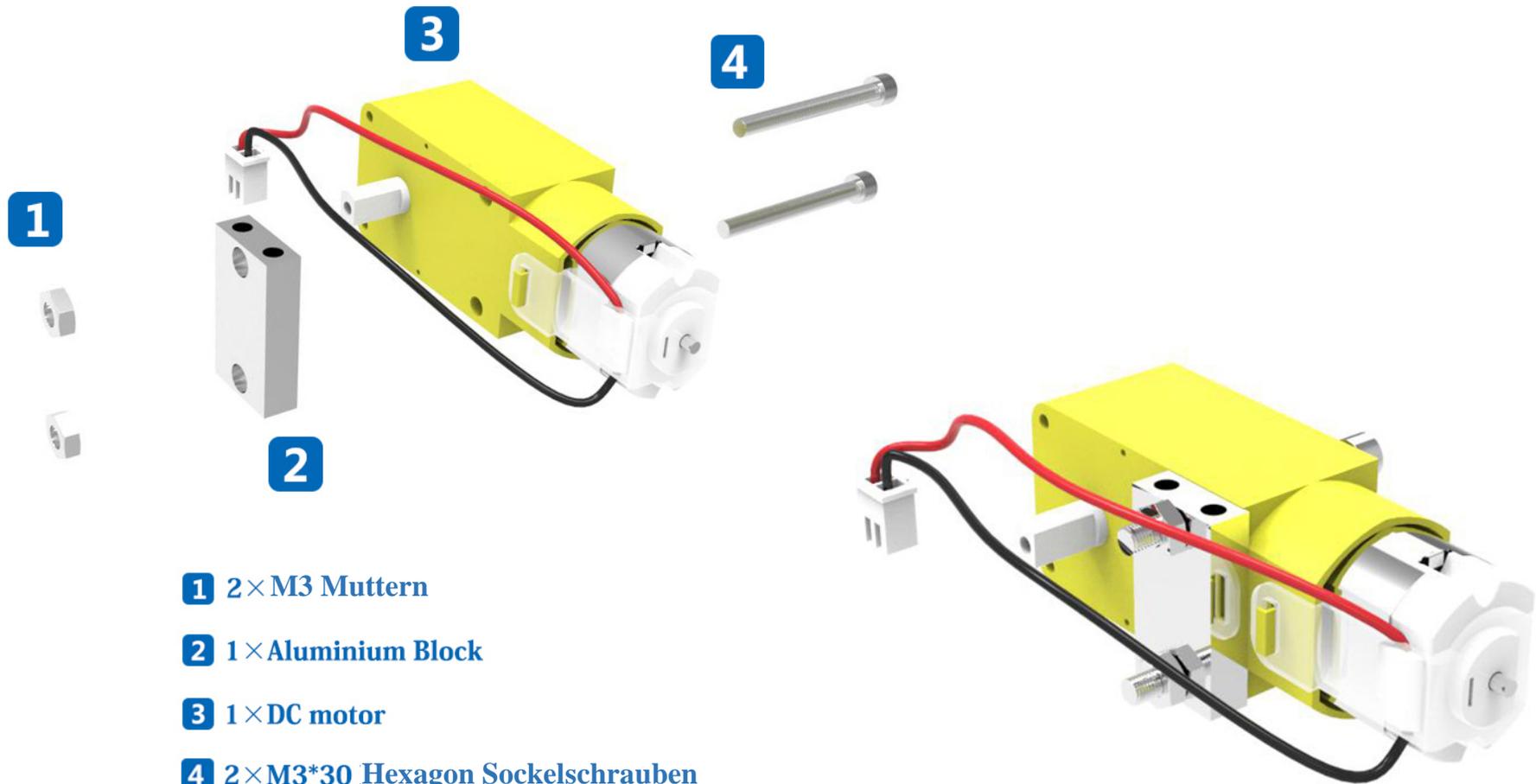
Unser Nachverkauf

Wenn Sie Fragen oder Anregungen zu unserem Unternehmen, Produkt oder Tutorial haben. Bitte schreiben Sie uns unter service@elegoo.com (US- und CA-Kunden) oder EUservice@elegoo.com (Europe Customers)

Wir schätzen alle Ihre kritischen Ratschläge und werden unser Bestes tun, um Ihre Erwartungen zu erfüllen.



Achtung: Vor der Montage bitte die Schutzfolie entfernen.



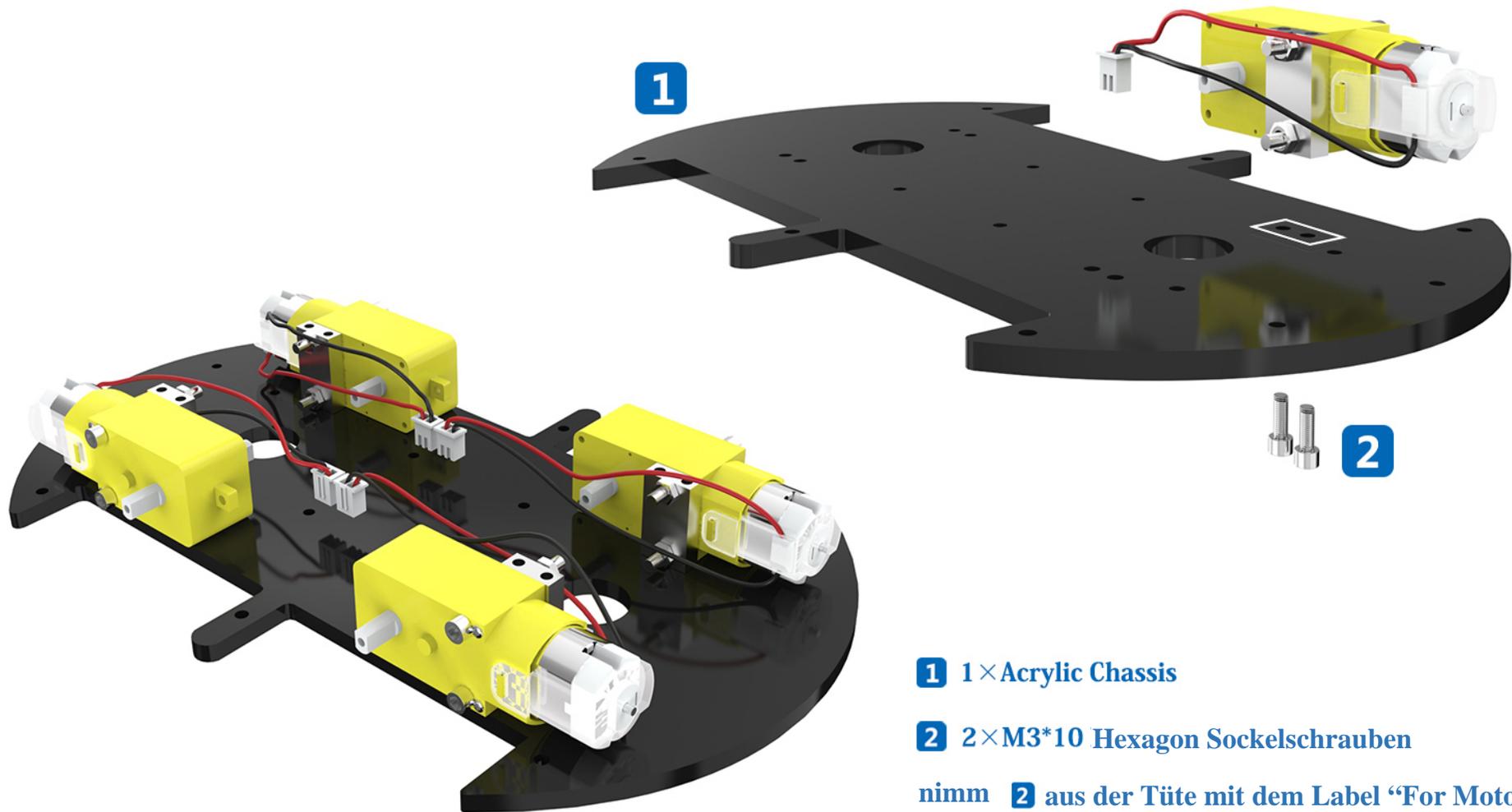
1 2×M3 Muttern

2 1×Aluminium Block

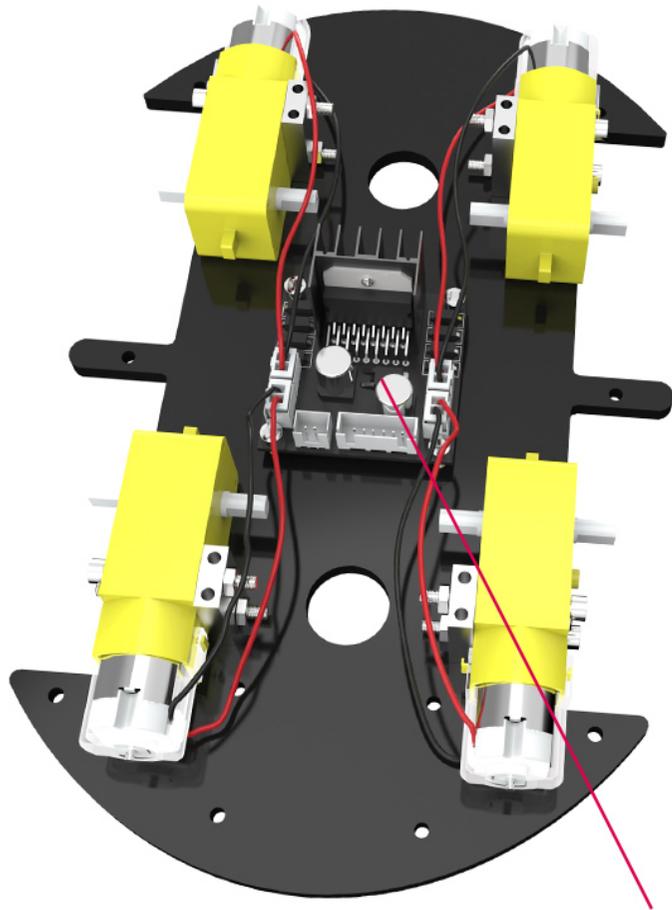
3 1×DC motor

4 2×M3*30 Hexagon Sockelschrauben

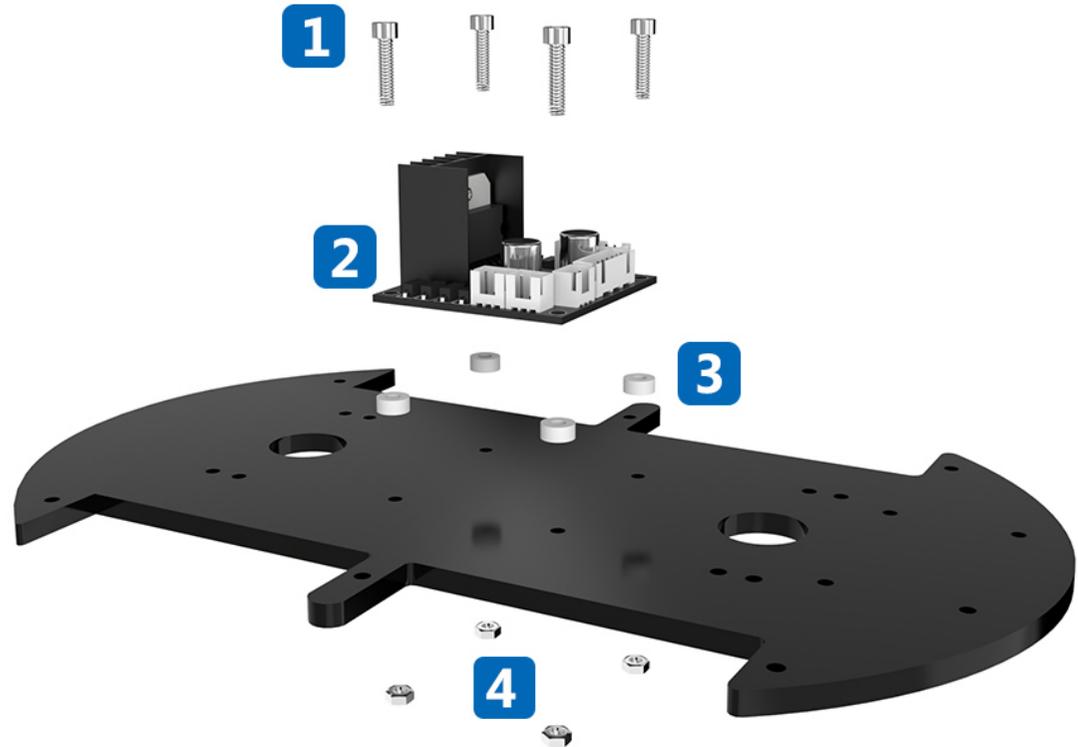
Nimm **1** **2** **4** Mit der Beschriftung “for motor” aus der Verpackung heraus



Schraube die Schrauben in die Löcher mit dem weißen Rahmen



pay attention to the direction of L298N module.



1 4×M3*14 hexagon socket screws

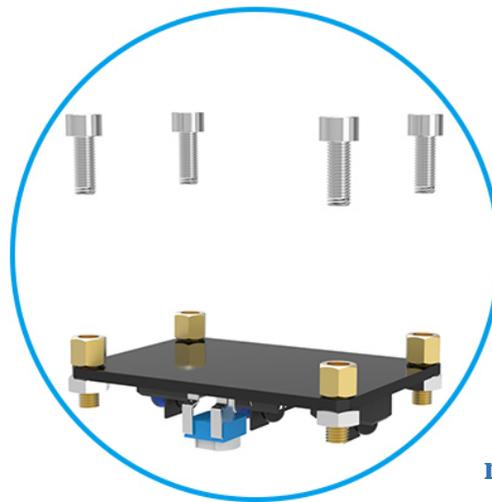
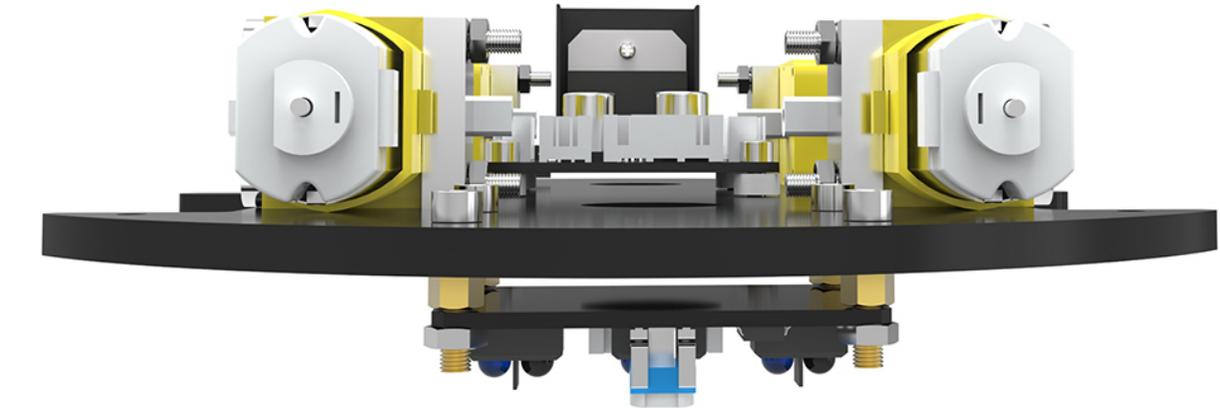
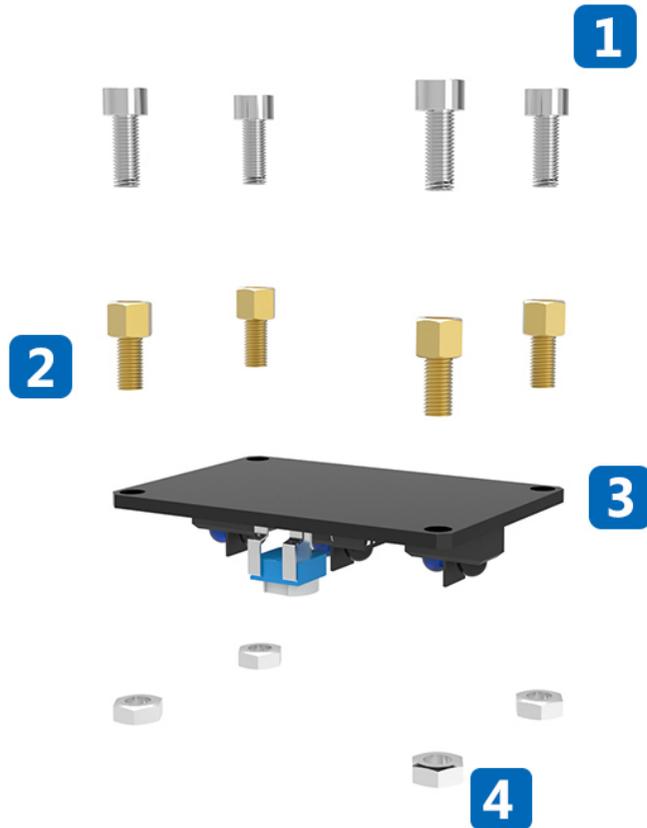
2 1×L298N

3 4×separation shim

4 4×M3 nuts

nimm 1 3 4 aus der Tüte mit dem Label “For UNO”

L298N

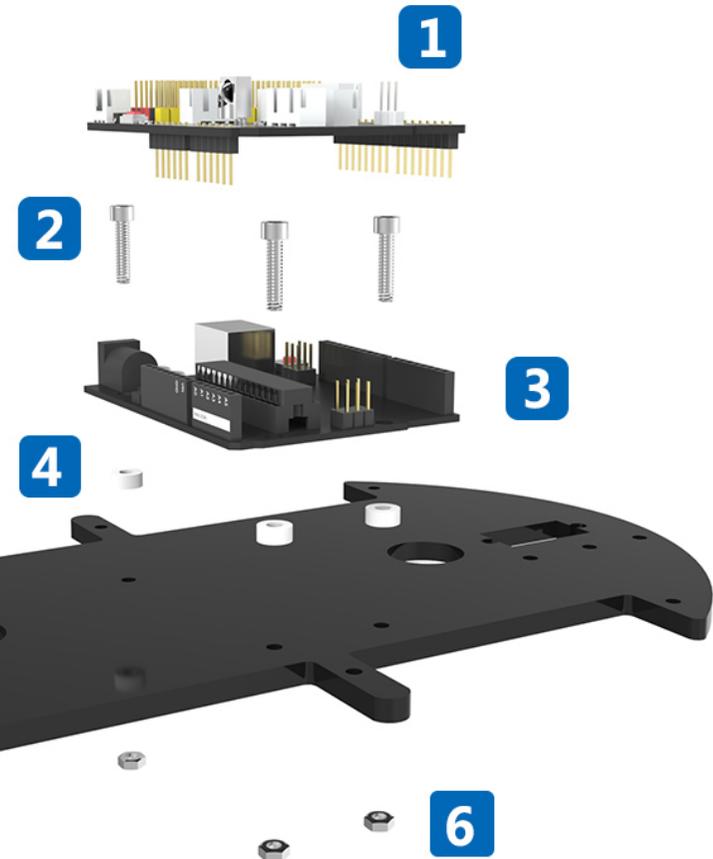
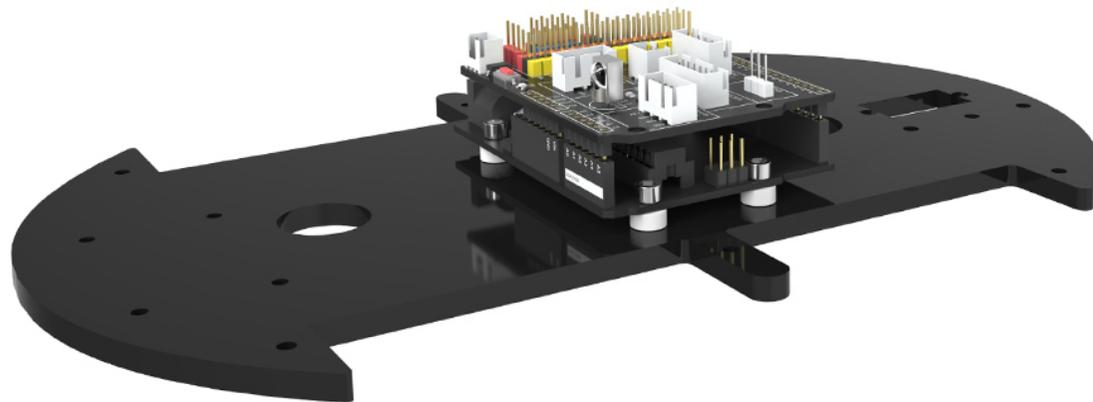


- 1** 4×M3*7 hexagon socket screws
- 2** 4×M3*4+6 single-pass copper cylinder
- 3** 1×Line tracking module
- 4** 4×M3 nuts

nimm **1 2 4** aus der Tüte mit dem Label “For line tracing”

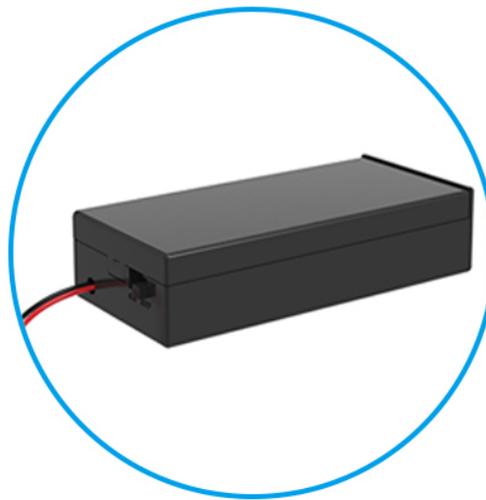
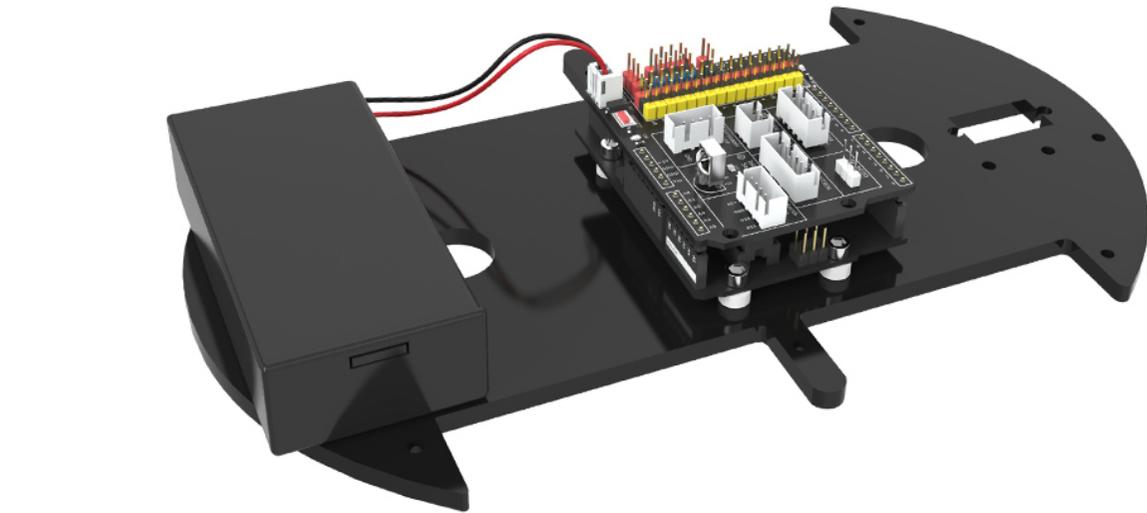
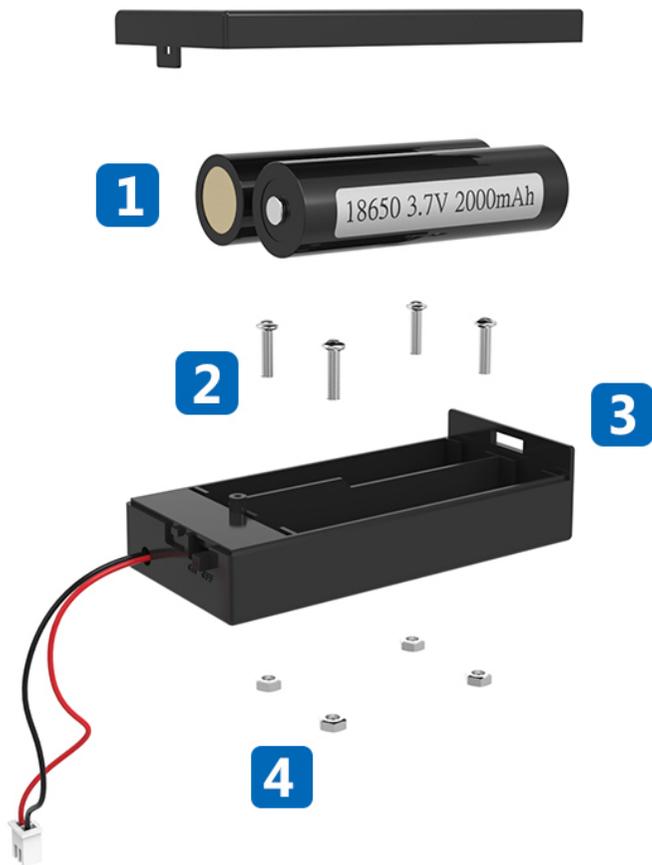


Pay attention to the front and back side of the acrylic chassis when assembling



- 1** 1 × IO expansion board
- 2** 3 × M3*14 hexagon socket screws
- 3** 1 × UNO R3 core board
- 4** 3 × separation shim
- 5** 1 × Acrylic Chassis
- 6** 3 × M3 nuts

nimm **2 4 6** aus der Tüte mit dem Label “For UNO LZ98N”



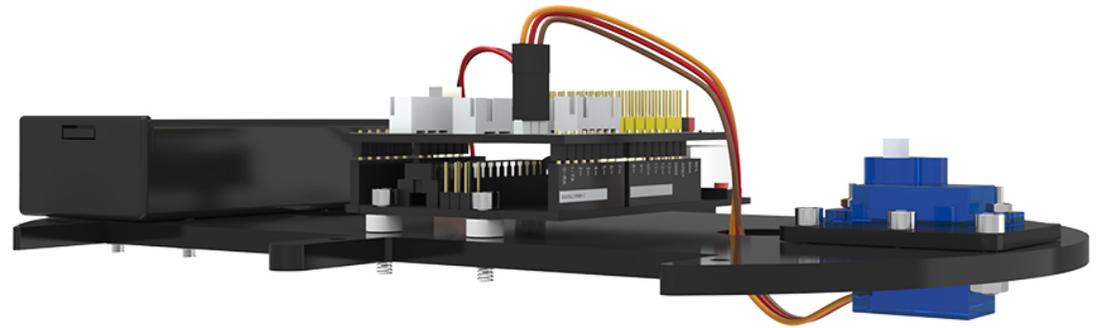
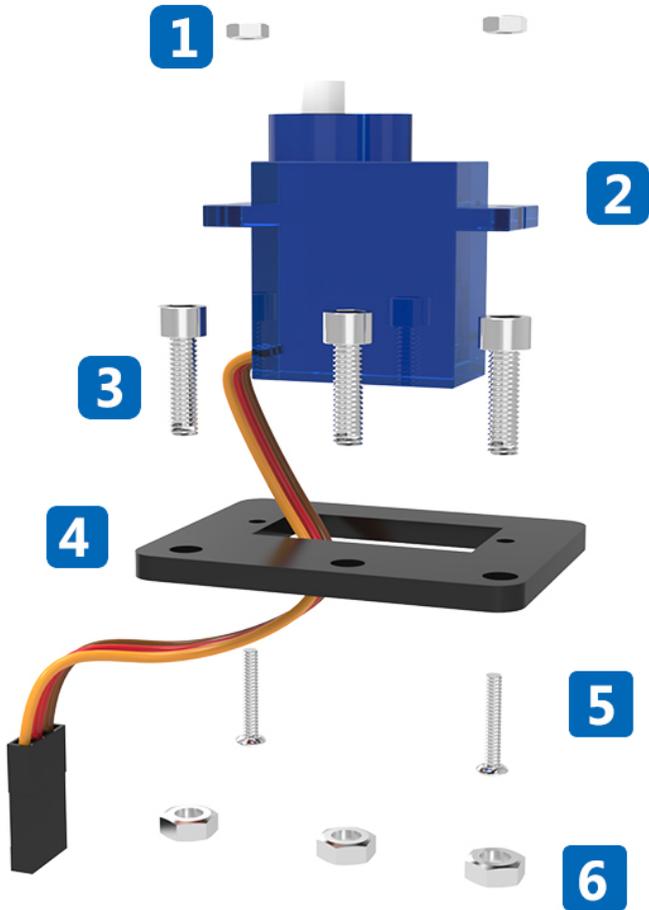
1 2×18650 Batteries

2 4×M3*10Cross screw

3 1×Battery compartment

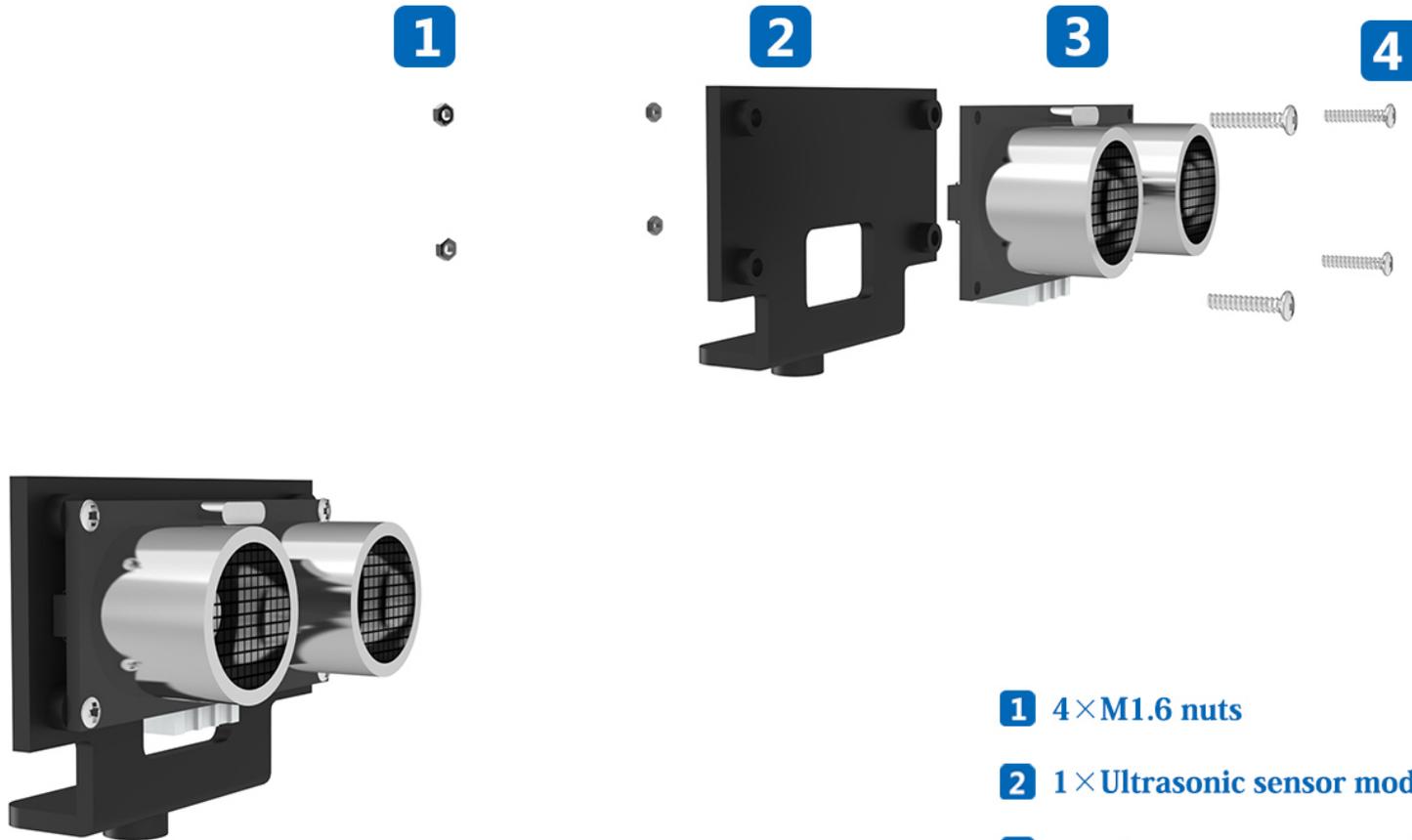
4 4×M3 nuts

nimm **2** **4** aus der Tüte mit dem Label “FOR CELL BOX”



- 1 2×M2 nuts
- 2 1×SG90 Micro Servo
- 3 3×M3*10 hexagon socket screws
- 4 1×Dead plate
- 5 2×M2*10 Cross screw
- 6 3× M3 nuts

nimm **1 3 5 6** aus der Tüte mit dem Label “FOR
ULTRASONIC”



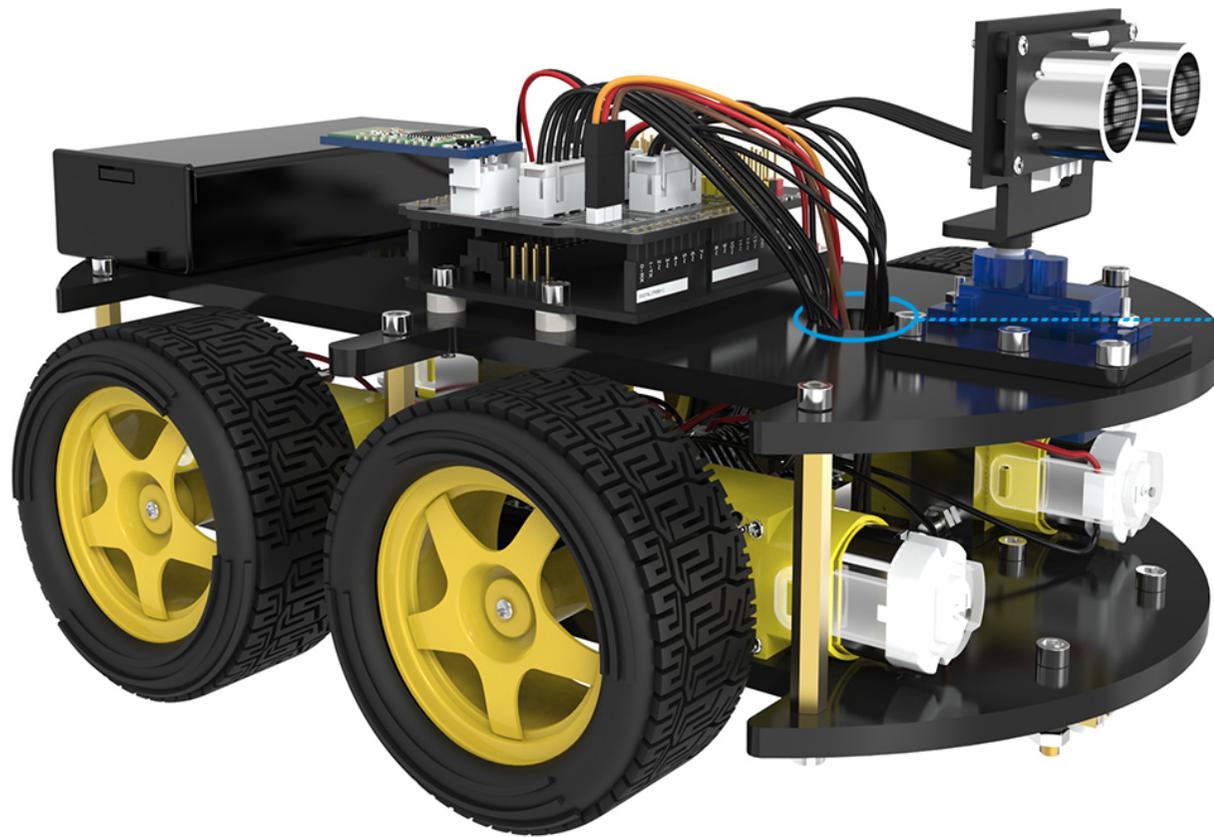
1 4×M1.6 nuts

2 1×Ultrasonic sensor module holder

3 1×Ultrasonic sensor module

4 4×M1.6*8 Cross screw

nimm **1** **4** aus der Tüte mit dem Label “FOR
ULTRASONIC”



micro servo 3P cable

L298N 6P cable

L298N 2P cable

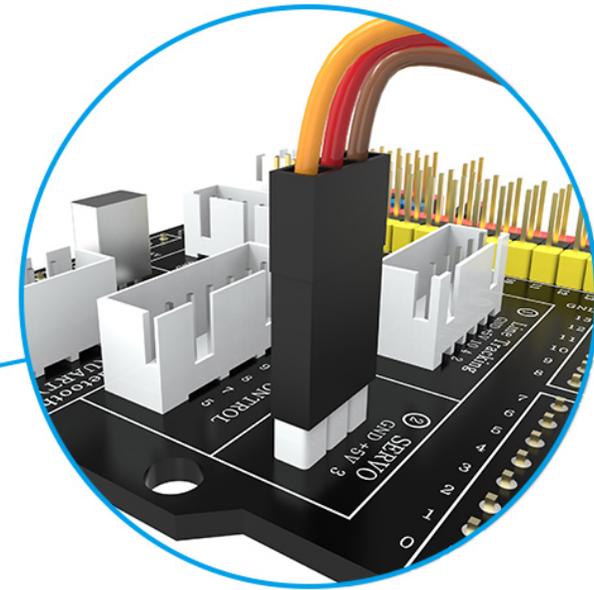
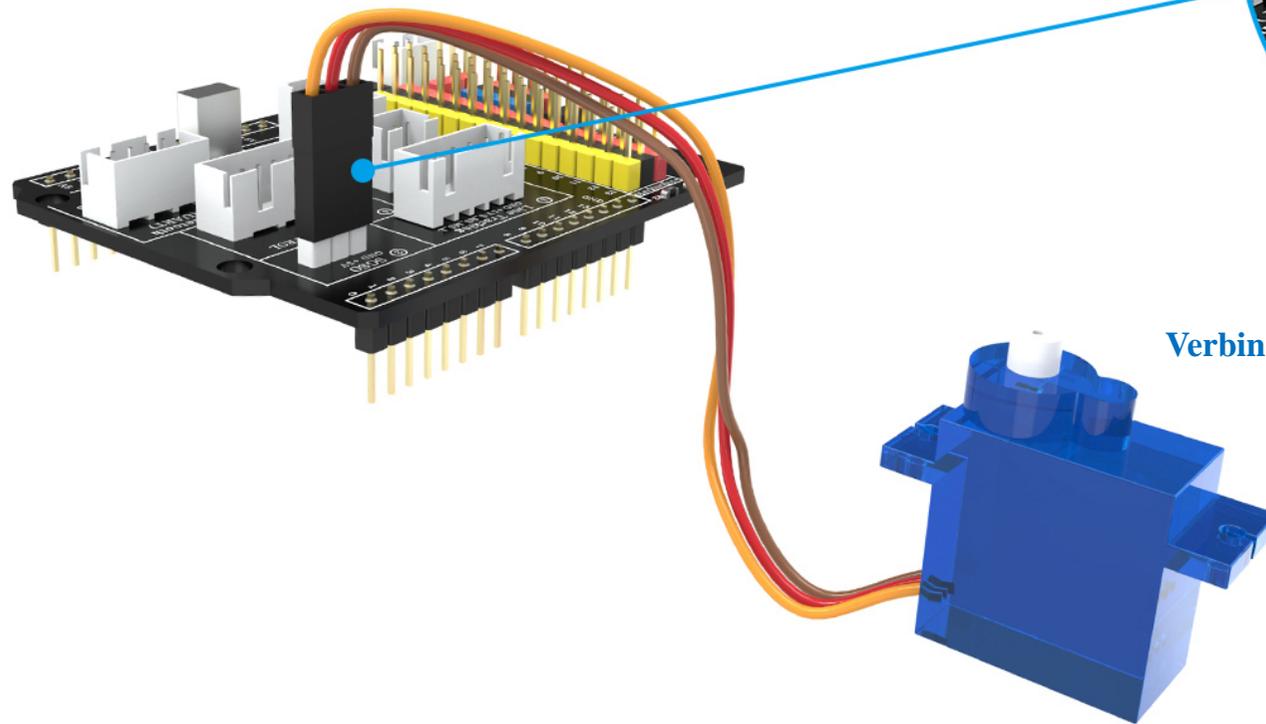
line-tracking module 5P cable

Achtung: in den nächsten Schritten müssen

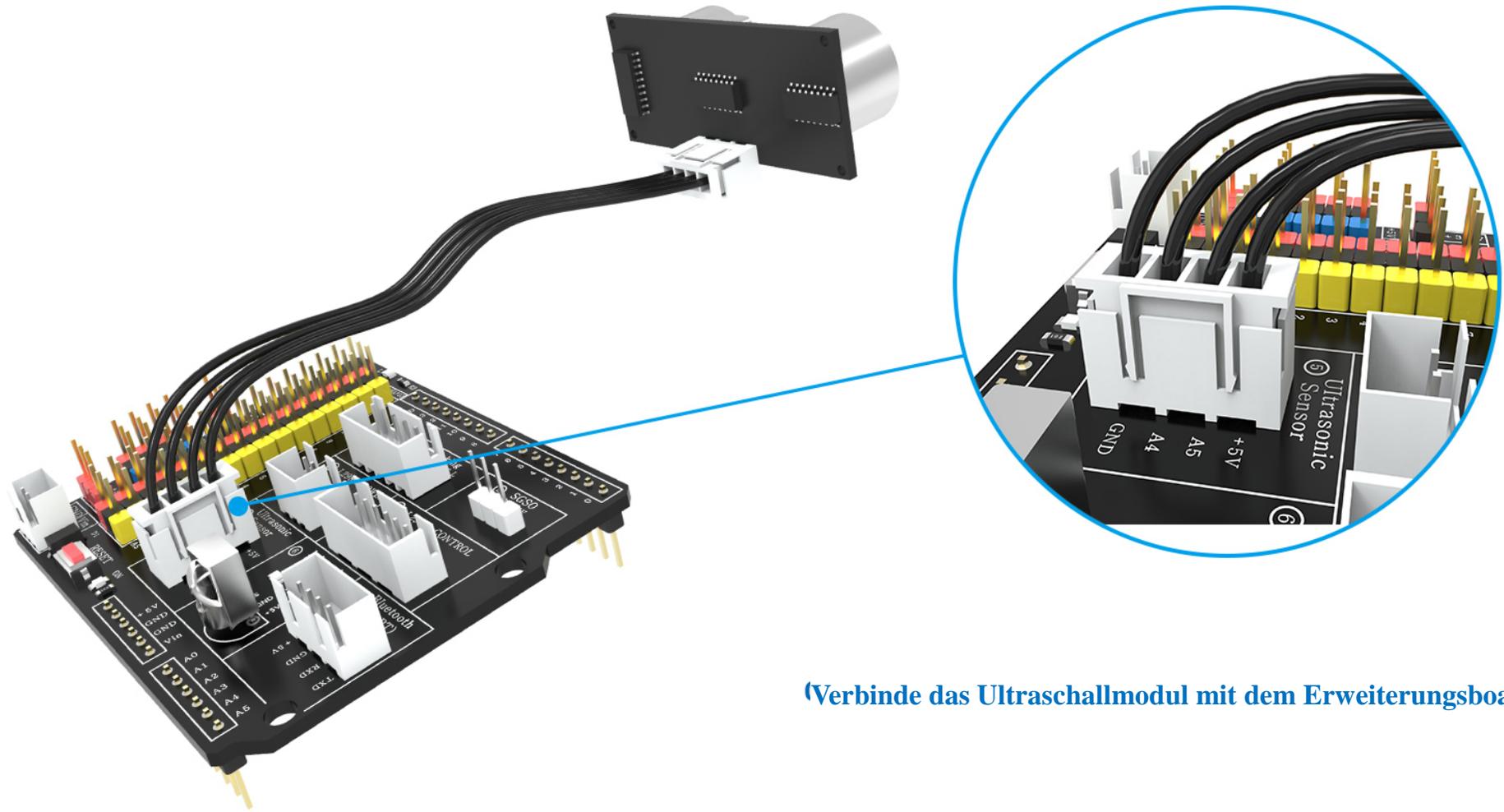
einige Kabel durch dieses Loch



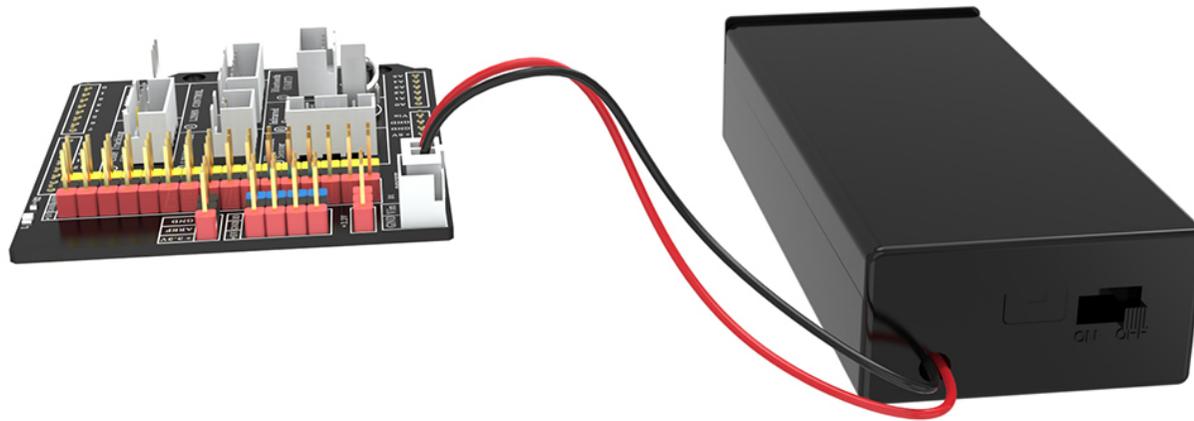
Achtung: Der Schaltplan ist nur dafür da die Schaltung in dem Foto zu verdeutlichen



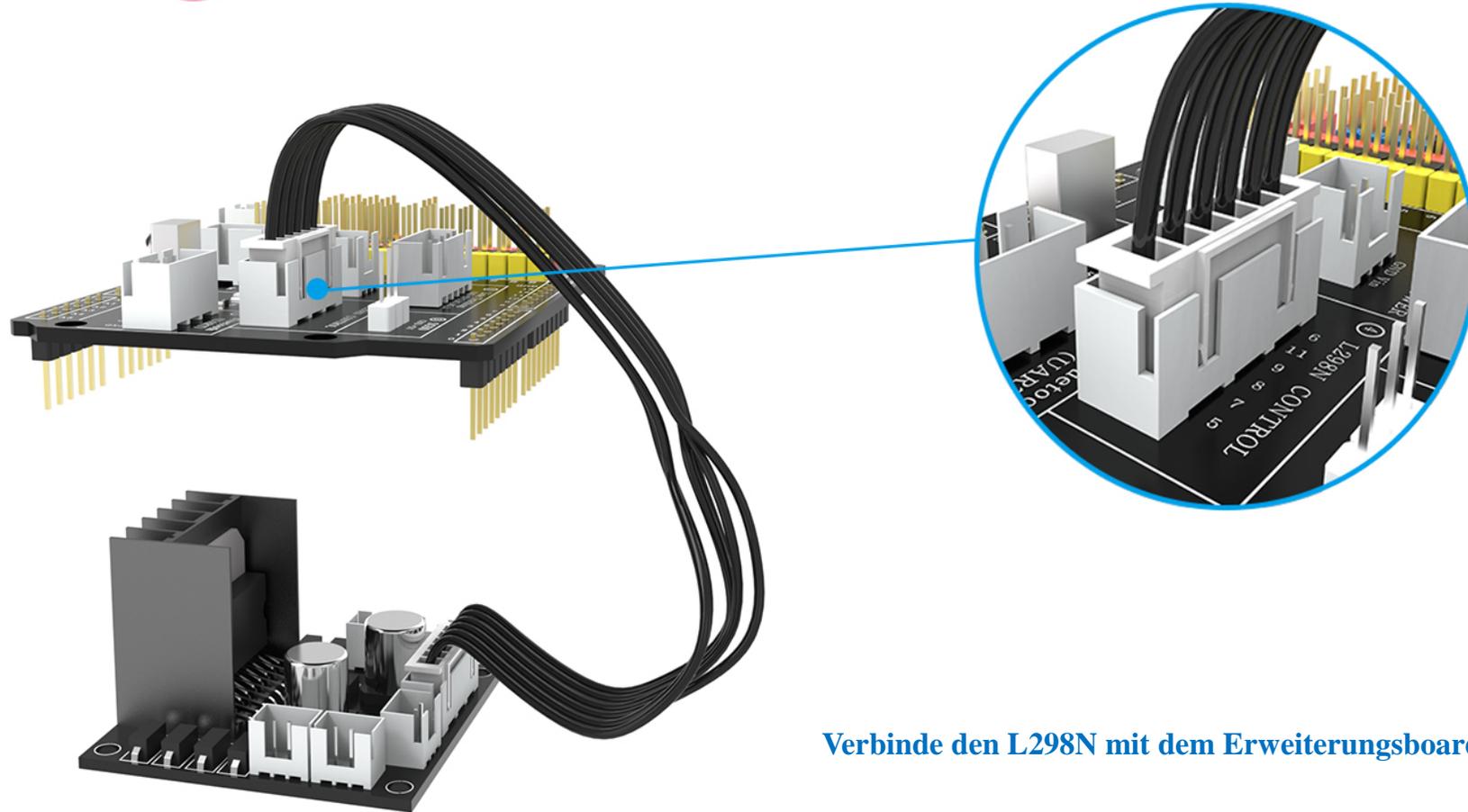
Verbinde den Micro Servo mit dem Erweiterungsboard



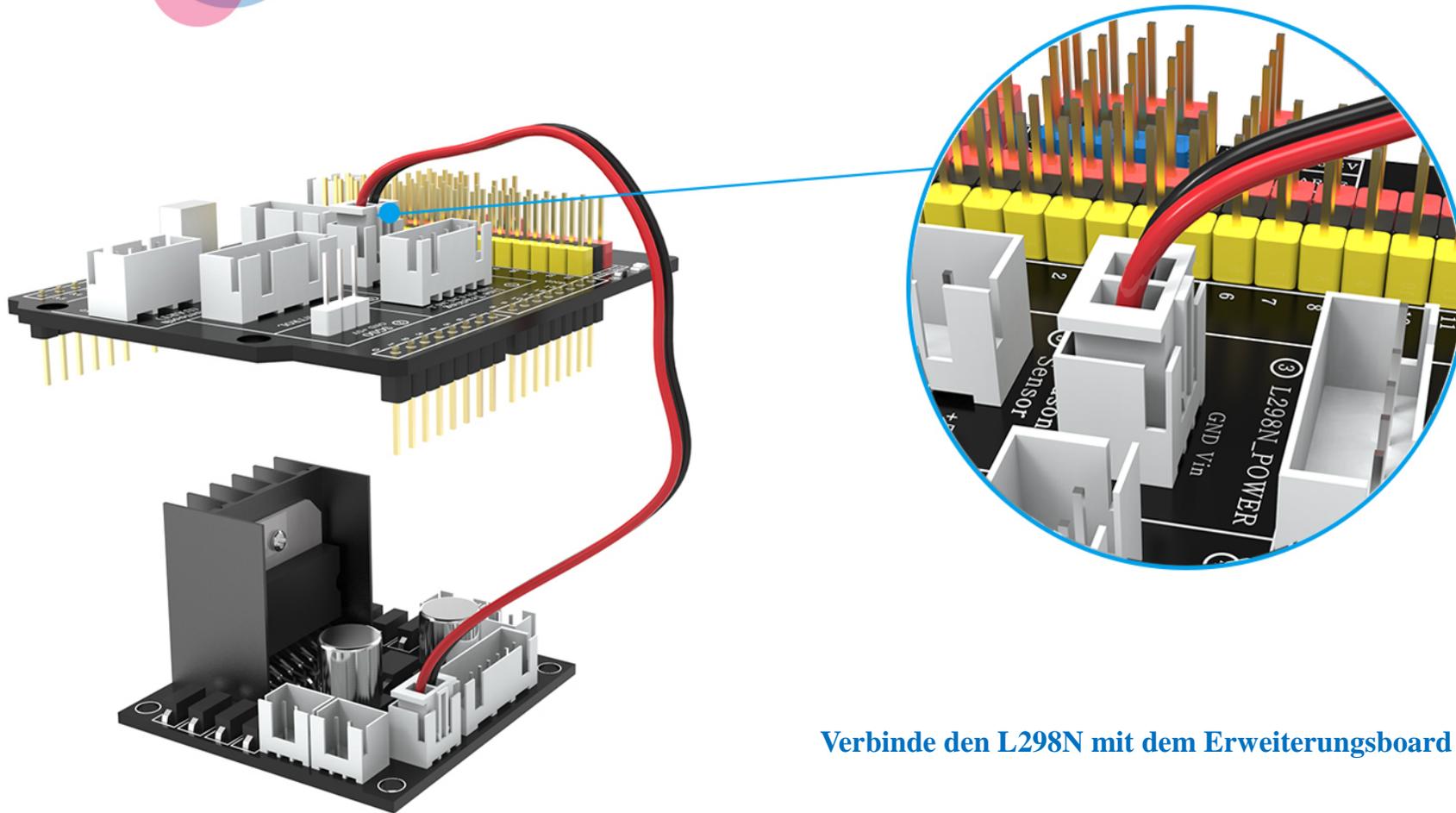
(Verbinde das Ultraschallmodul mit dem Erweiterungsboard



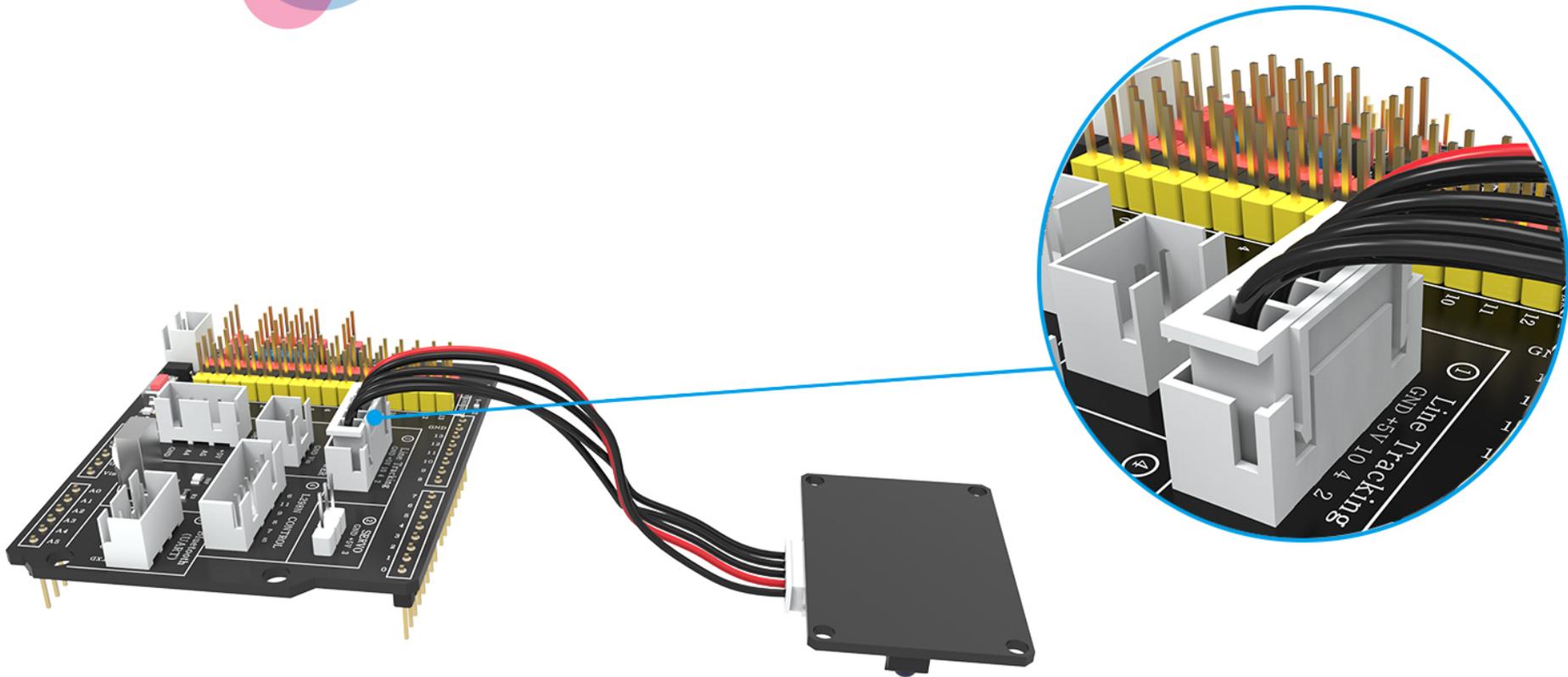
Verbinde die Batterieversorgung mit dem Erweiterungsboard



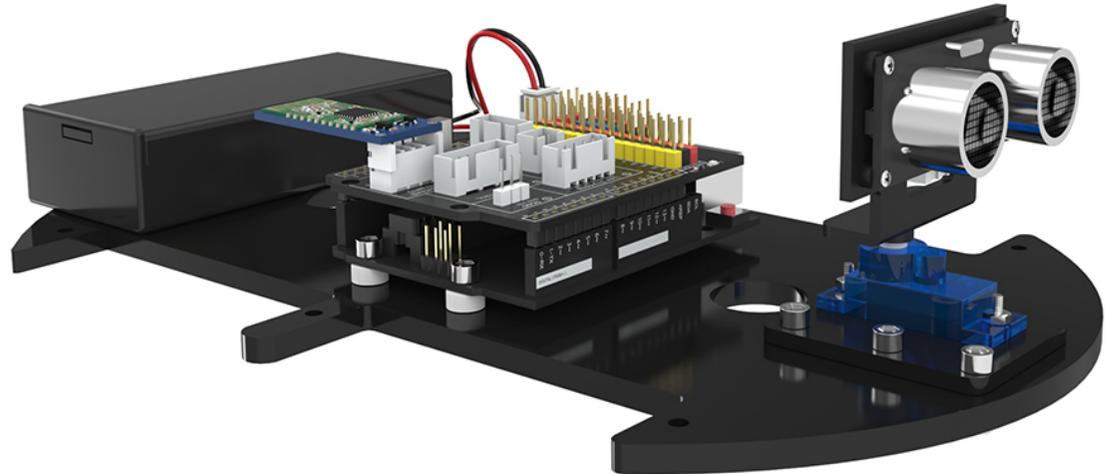
Verbinde den L298N mit dem Erweiterungsboard



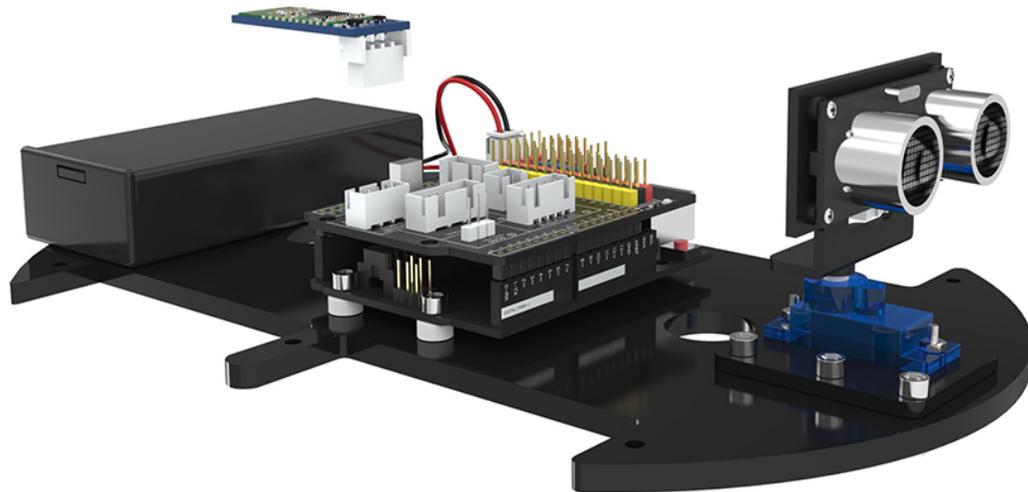
Verbinde den L298N mit dem Erweiterungsboard



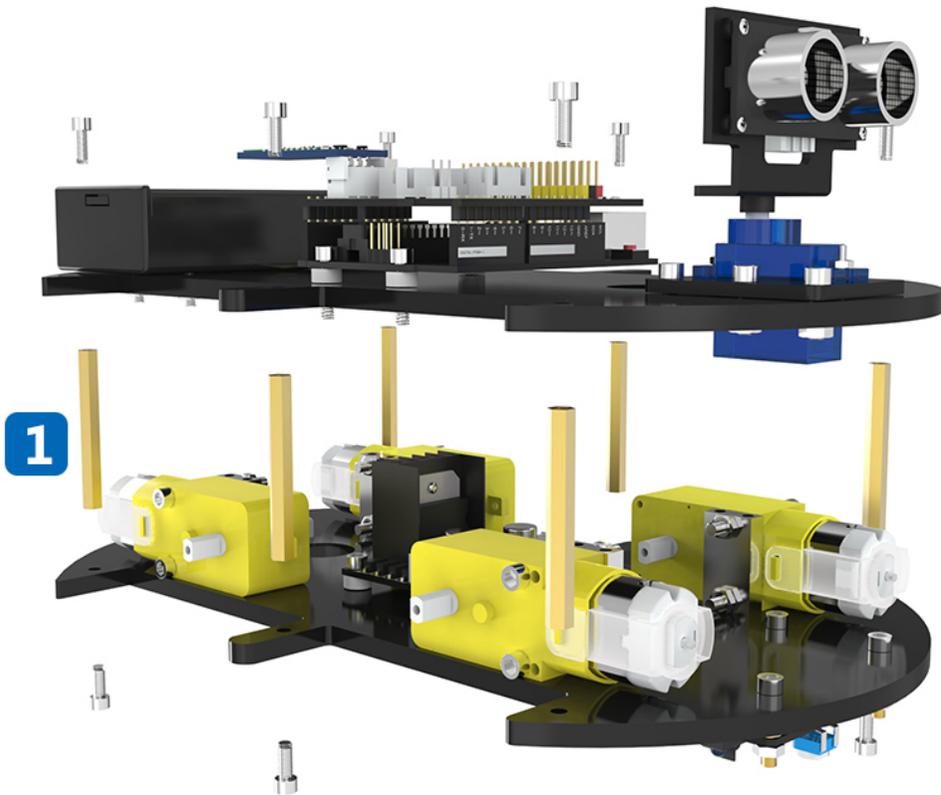
Verbinde die Linienverfolgungs Module mit dem Erweiterungsboard



1

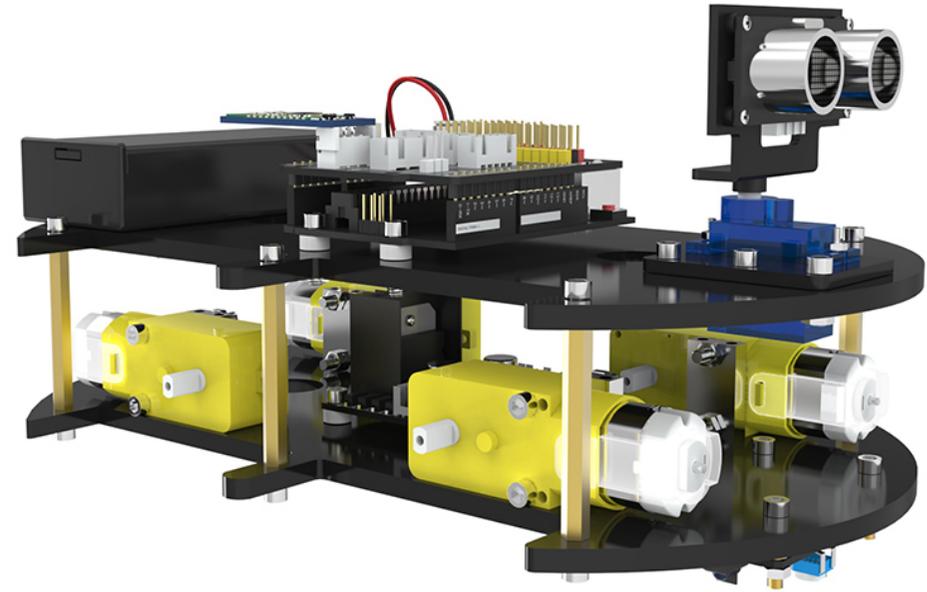


1 × Bluetooth module



1

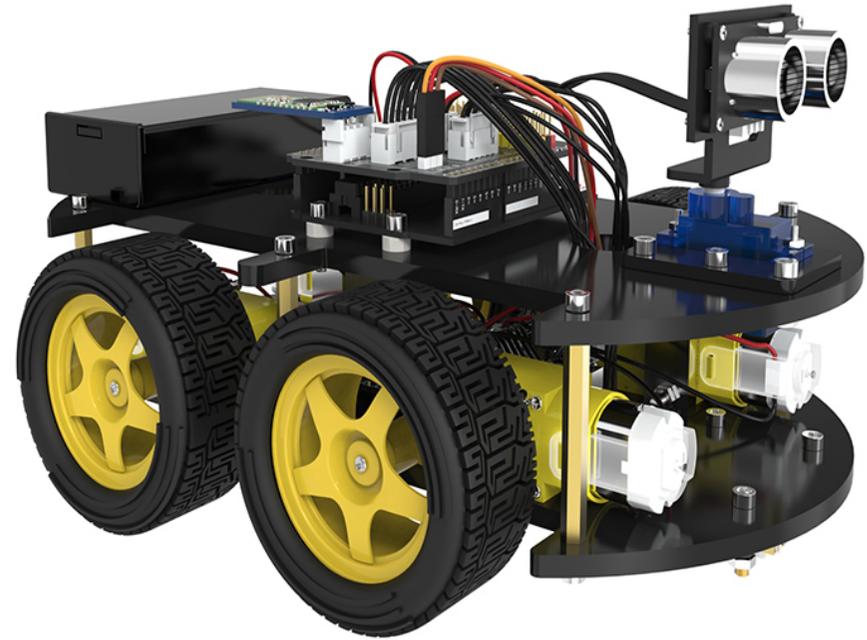
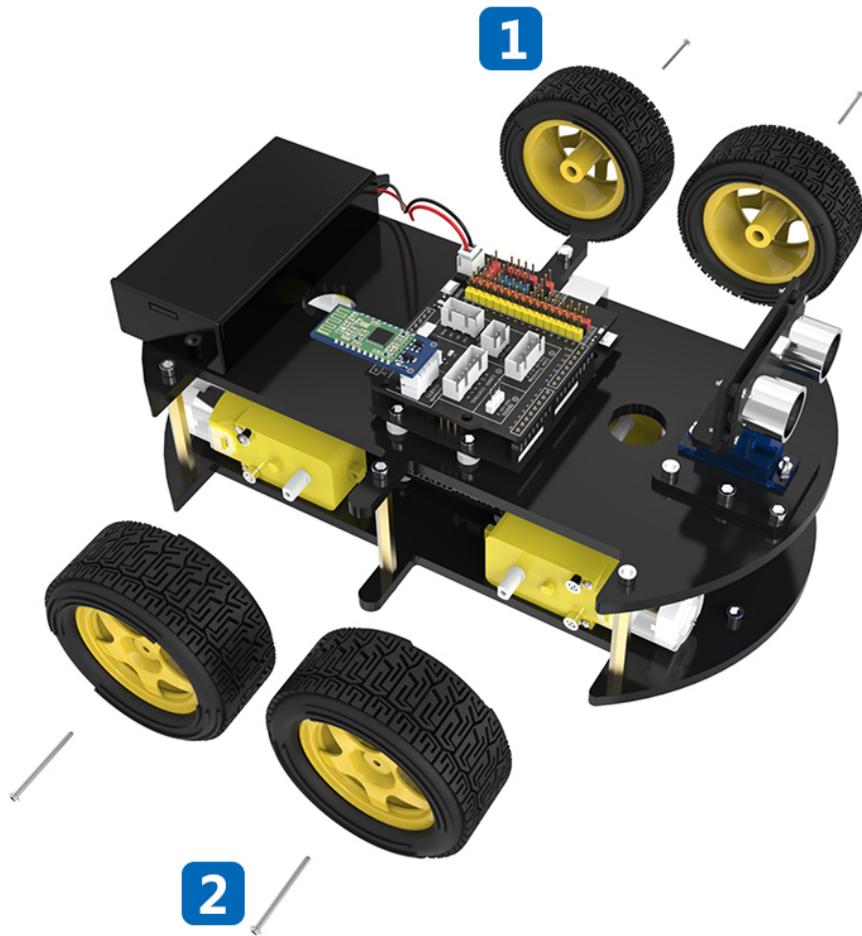
2



1 6×M3*40 double-pass copper cylinder

2 12×M3*10 hexagon socket screws

Take out 1 2 from the bag with lable "FOR ACRYLIC BASEPLATE"



1 4×Tires

2 4×M2*25 Cross screw

Take out **2** from the bag with lable "FOR TIRES"

Zusammenfassung

Dieses Tutorial zielt darauf ab, es einfacher zu machen, das Auto zu montieren und wenn Sie irgendwelche Probleme haben oder irgendwelche Vorschläge für das Tutorial oder das Roboterauto haben, können Sie uns bitte eine E-Mail an service@elegoo.com (US- und CA-Kunden) oder EUservice@elegoo.com Europa Kunden schicken.

Nach dem Zusammenbau und dem Verbinden aller Komponenten müssen wir einige grundlegende Programme , die wir in der nächsten Lektion lernen, werden, für das Auto "debuggen".