

CalliBot Anleitung

Diese Anleitung beschreibt das Remote Controlled Car "CalliBot". Der Antrieb erfolgt über zwei Getriebe-Motore, als Spannungsversorgung dient ein Akku oder optional eine Powerbank bzw. eine 9V-Batterie. Das Herzstück ist ein Calliope, als Steuerung dient ein zweiter Calliope. Die Bodenplatte wird aus einer 4mm Sperrholzplatte gelasert.

Hardware

Die Stückliste für CalliBot

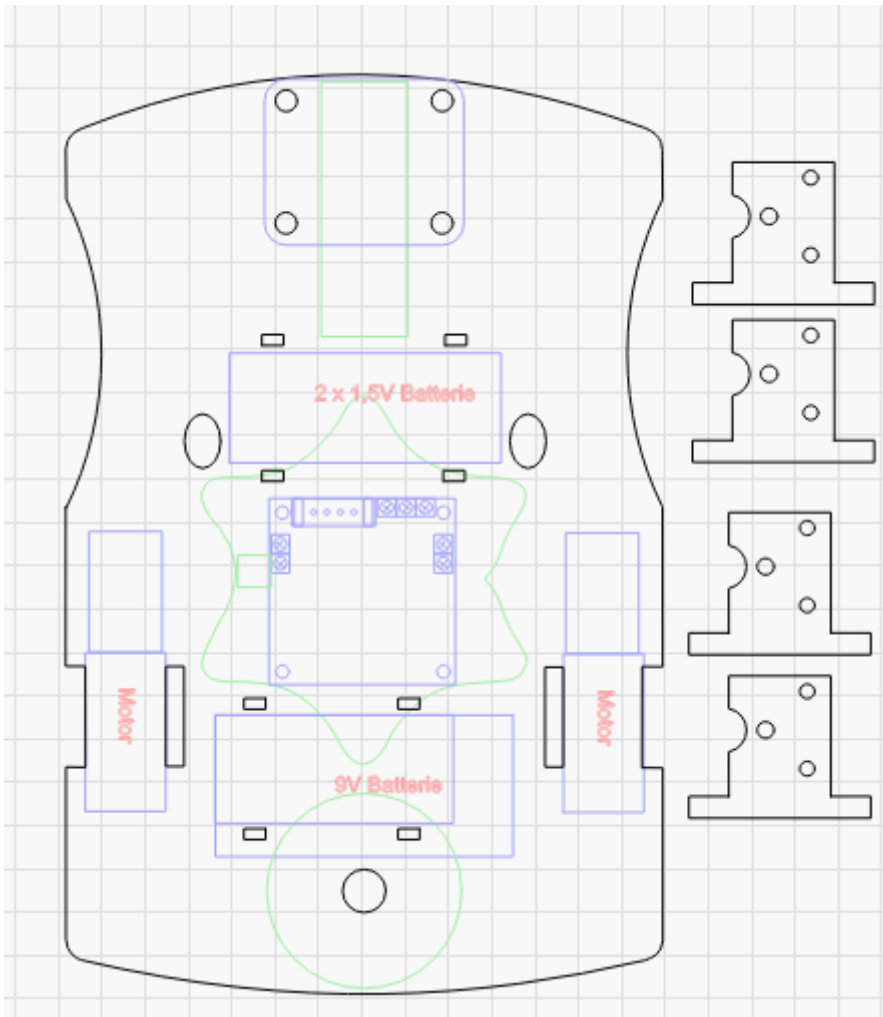
- 2 x Calliope
- 1 x Sperrholzplatte DIN A4 4mm
- 6 x Platinenhalter (3D-Druck)
- 2 x Getriebemotore mit Räder
- 1 x Lenkrolle mit Abstandsplatte
- 1 x Dual-H-Brücke-DC-Motorantrieb L298N
- 1 x JST-Buchse 4pol mit 15cm LiY0,25/AWG24
- 4 x M3x30 Senkkopfschrauben
- 4 x M3 Muttern
- 1 x 9V Clipp
- 1 x 9V Akku (optional eine Powerbank oder 9V Batterie)
- Kleinmaterial, Schrauben, Muttern, Klemmen, Platinenstecker, Schaltdraht

Aufbau und Montage

Der Aufbau und die Montage von CalliBot ist in mehrere Schritte unterteilt.

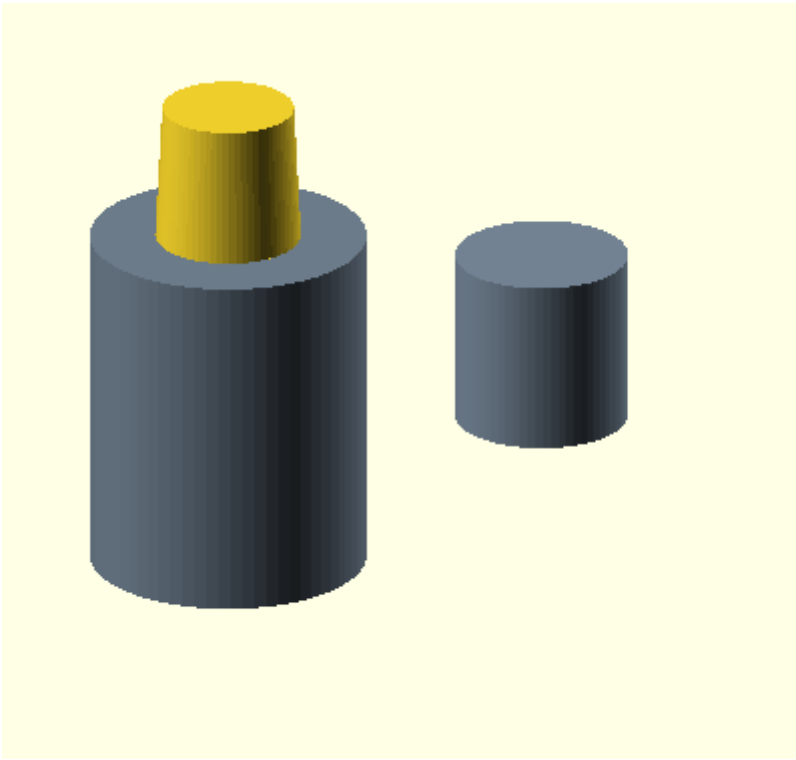
Schritt 1: Die Sperrholzplatte lasern

Die Lasercutter Grundplatte:



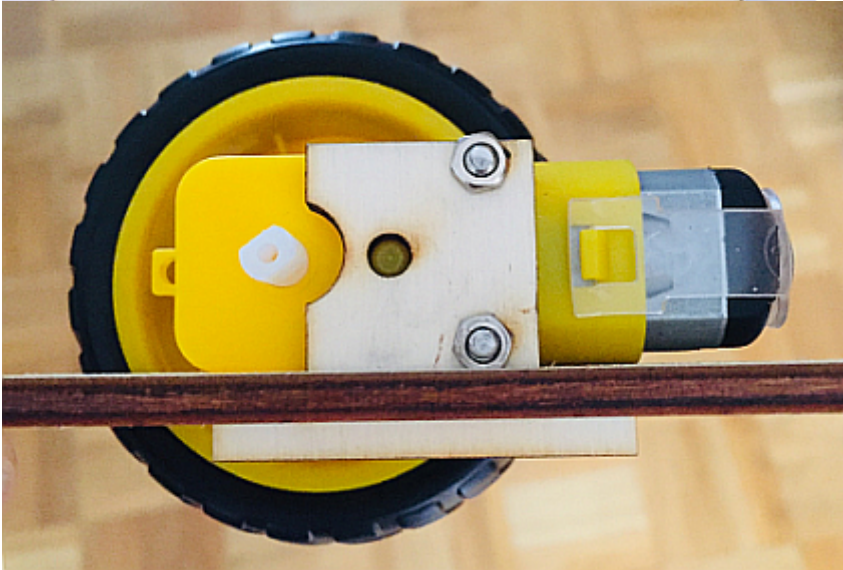
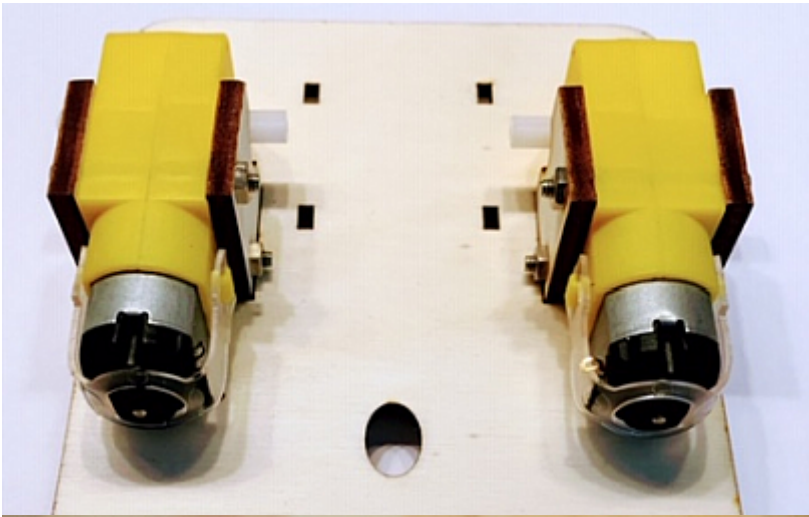
Schritt 2: Acht Platinenhalter drucken.

Die Platinenhalter tragen den Calliope und die H-Brücke. Sie werden auf die Bodenplatte geklebt.

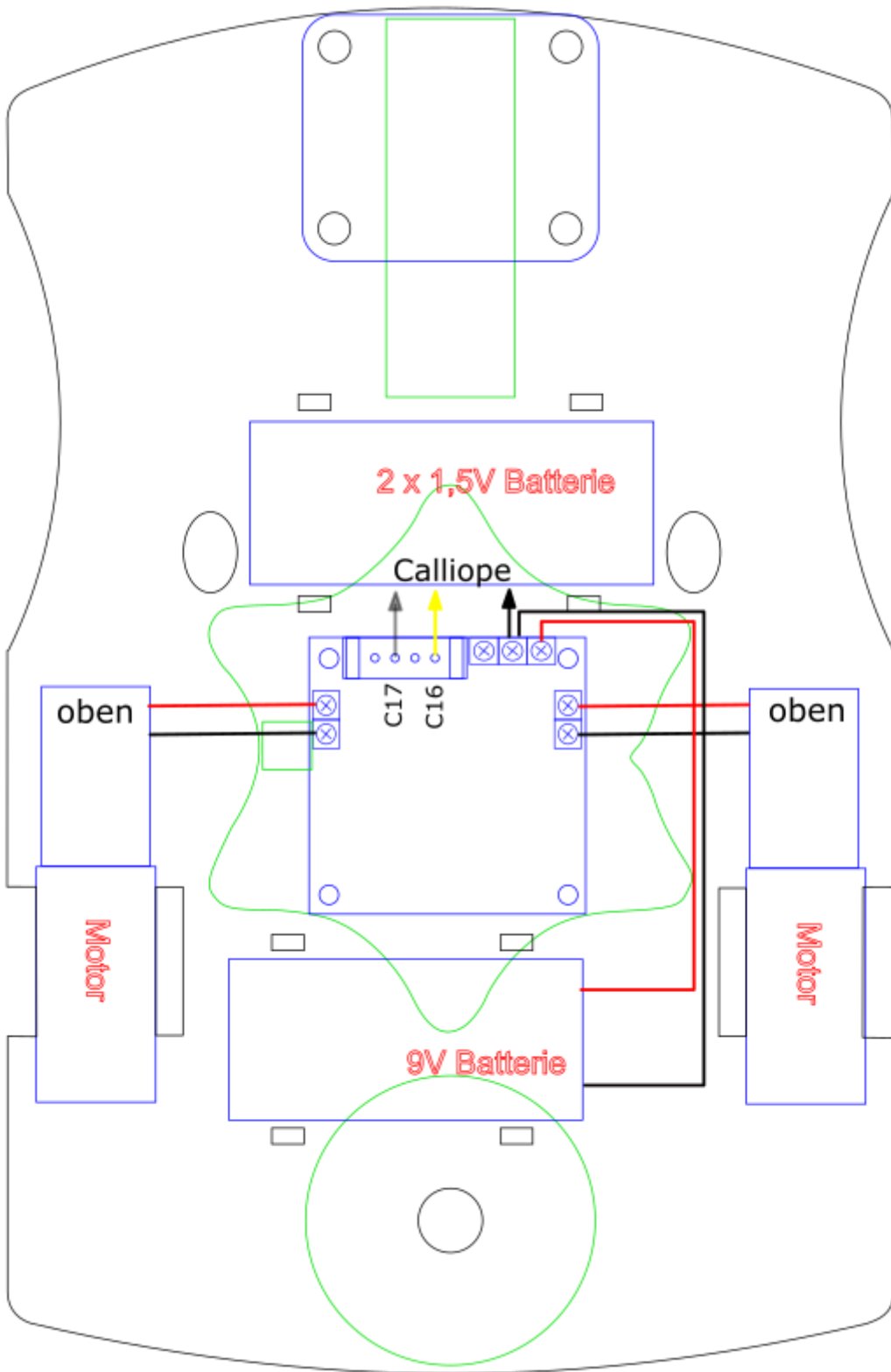


Schritt 3: Die zwei Getriebemotore auf die Bodenplatte montieren (Senkkopfschrauben M3x30).

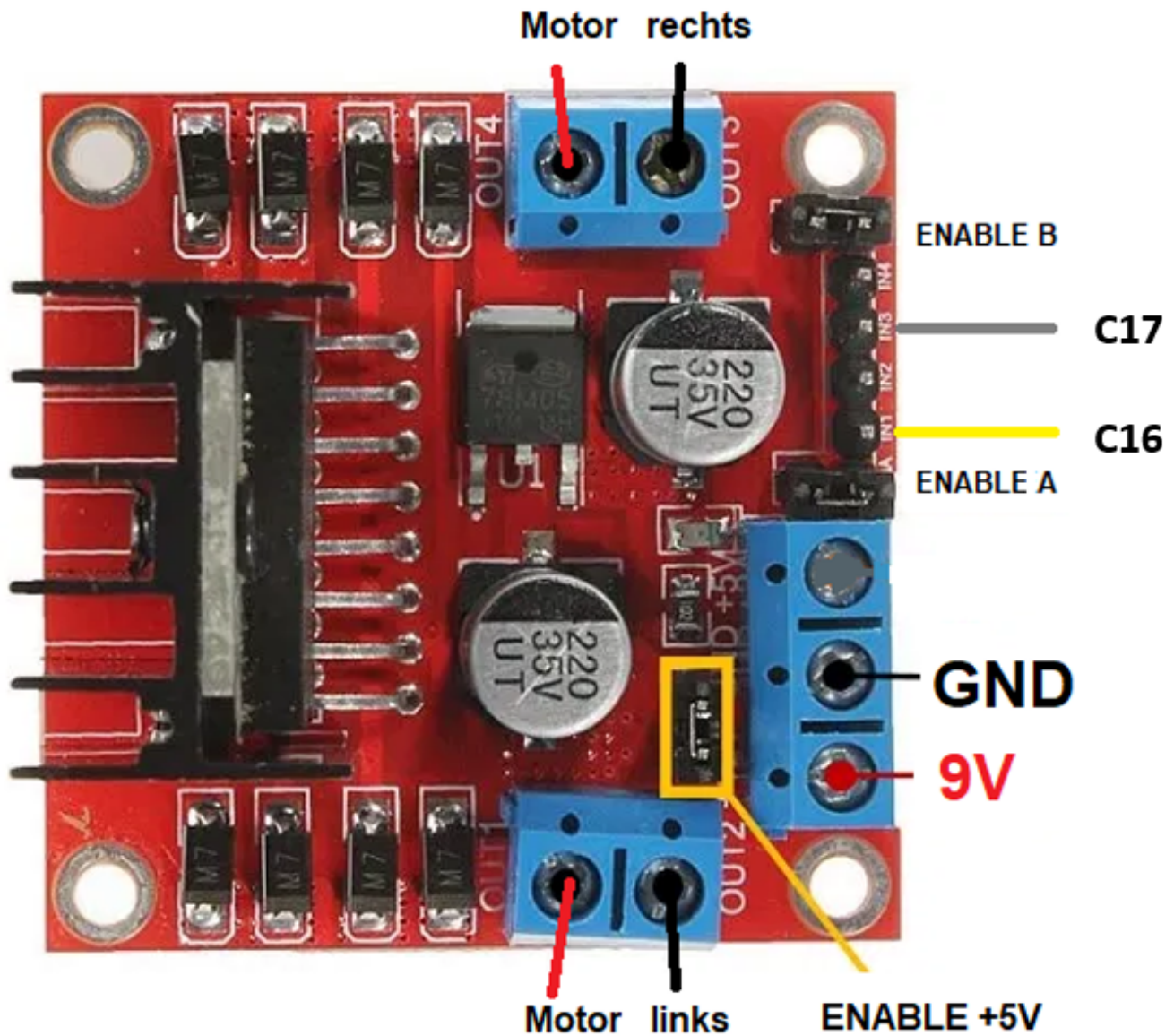
Die Lötflächen zeigen jeweils nach innen!



Schritt 4: Die Bauelemente verdrahten.



L298N Verdachtung:



Schritt 5: Sender und Empfänger programmieren

Im Online-Editor [Open-Roberta](#) werden Sender und Empfänger programmiert.

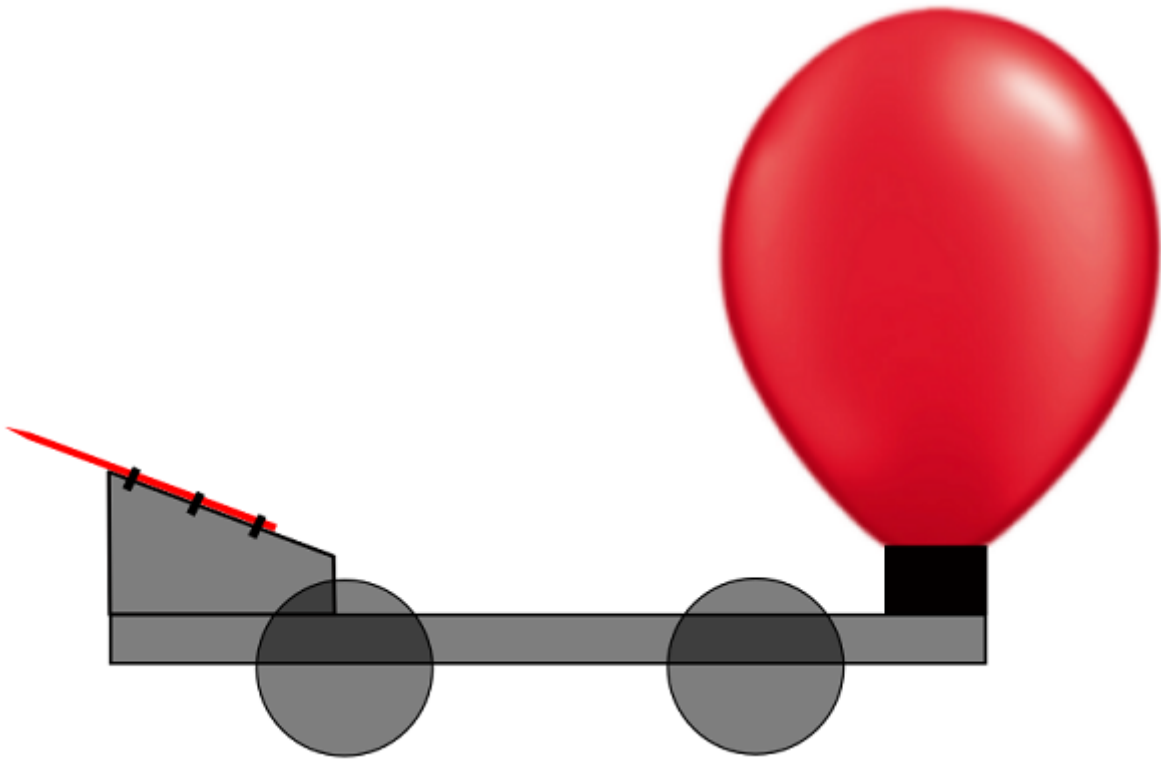
CalliBot Sender



CalliBot Empfänger



Schritt 6: Befestige die Nadel und den Luftballon am CalliBot



Versuche in der Challenge die anderen Luftballons zum platzen zu bringen!

Fertig!

Version #1

Erstellt: 2025-04-02 21:52:40 UTC von Joel Hatsch

Zuletzt aktualisiert: 2025-04-02 21:57:36 UTC von Joel Hatsch