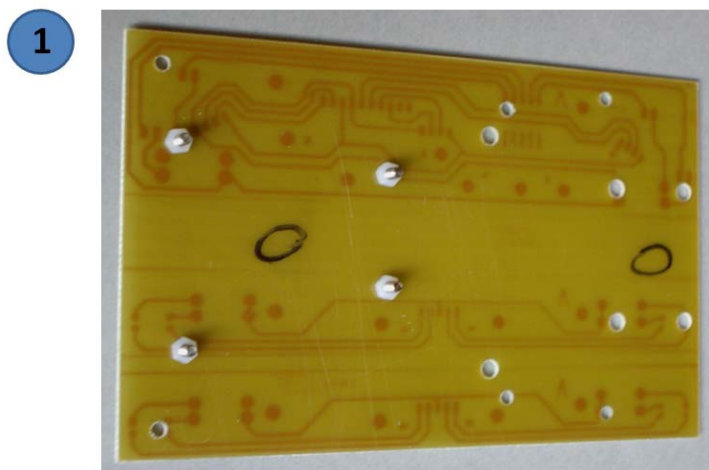
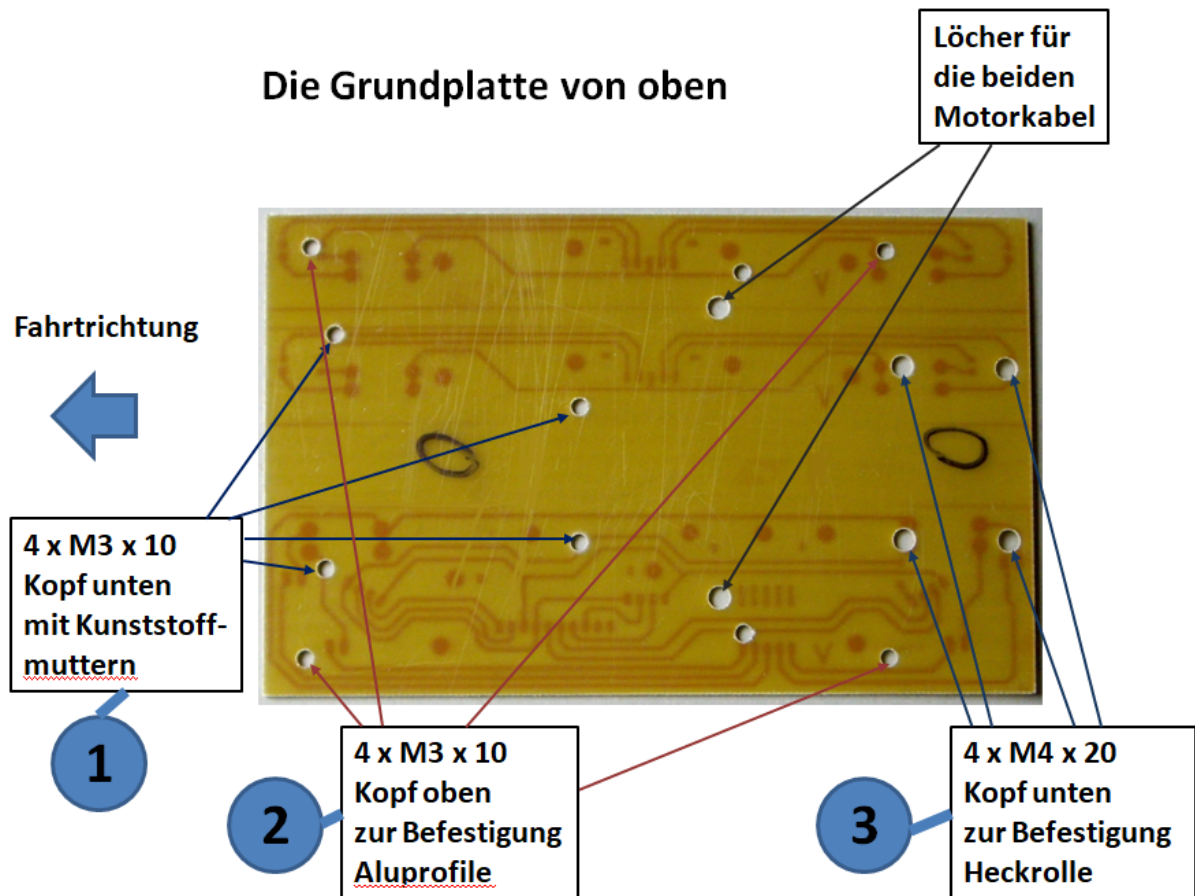


Schritt

1

Wir montieren die vier Befestigungsschrauben für den Mikrocontroller



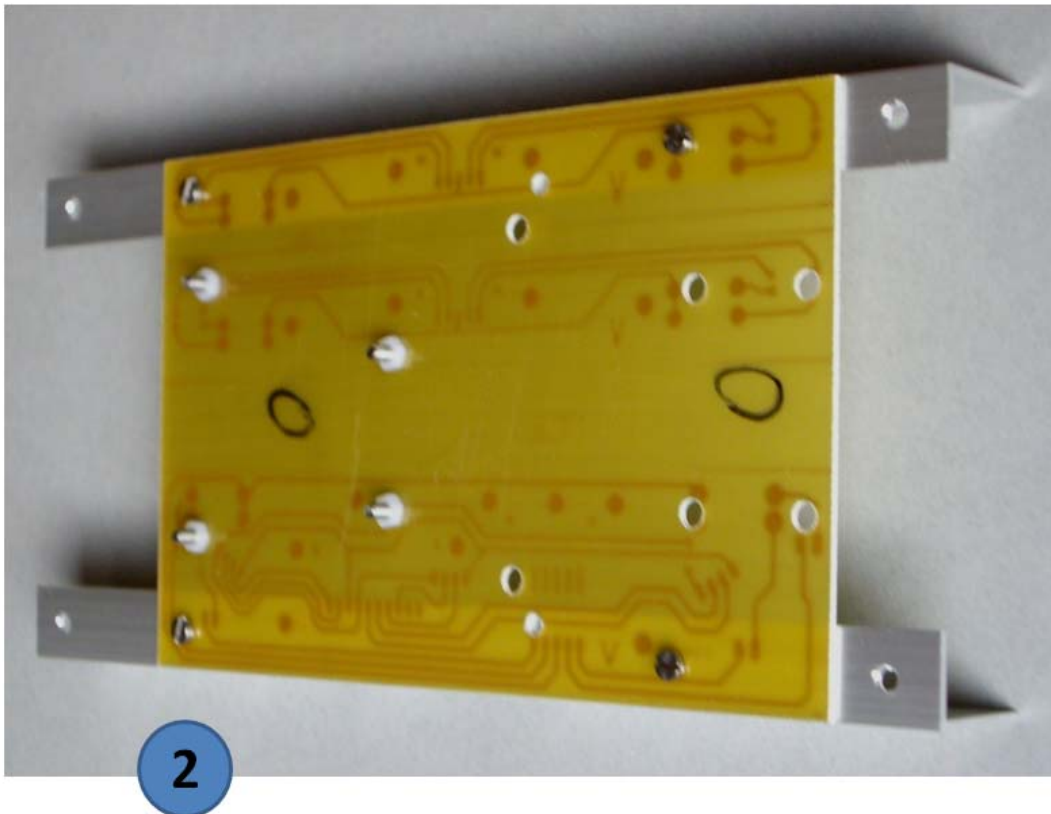
Das sieht dann so aus

Schritt

2

Wir montieren die beiden Aluprofile von unten an die Grundplatte.

ACHTUNG: Die Profile sind unterschiedlich. Die Antriebsräder sind vorne, die Motoren zeigen nach hinten.

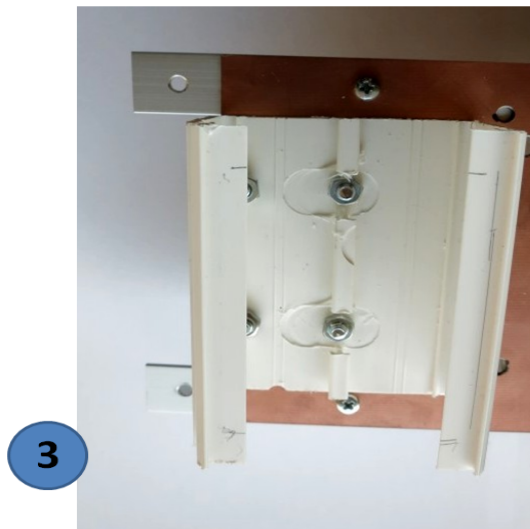
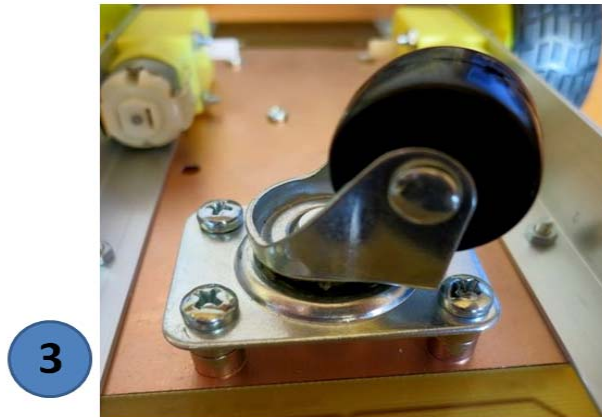


Schritt

3

Das drehbare Heckrad wird gemeinsam mit dem Batteriehalter angeschraubt. Wichtig ist dabei, die Schrauben von unten einzusetzen. Erst kommt der Flansch des Heckrades, dann jeweils zwei Distanzbolzen, dann die Grundplatte und zum Schluss der Batteriekasten. Dabei muss der Batteriekasten bündig mit der Grundplatte abschließen.

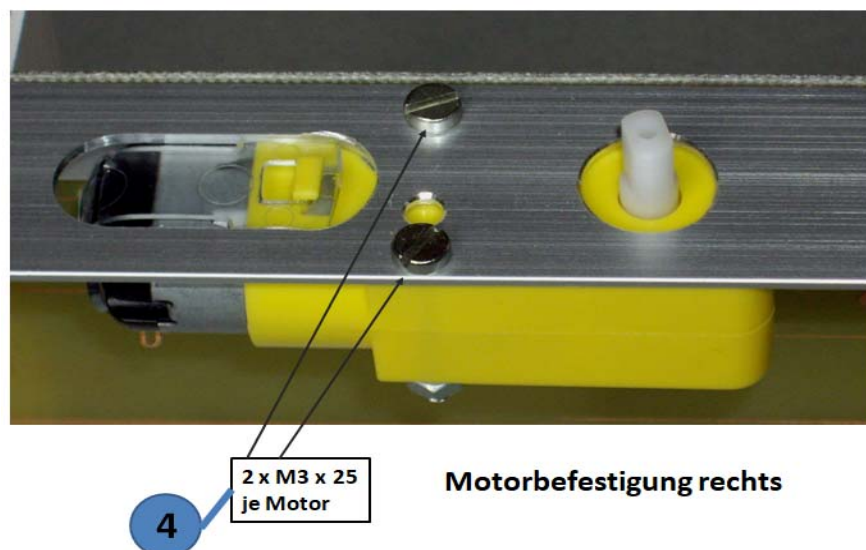
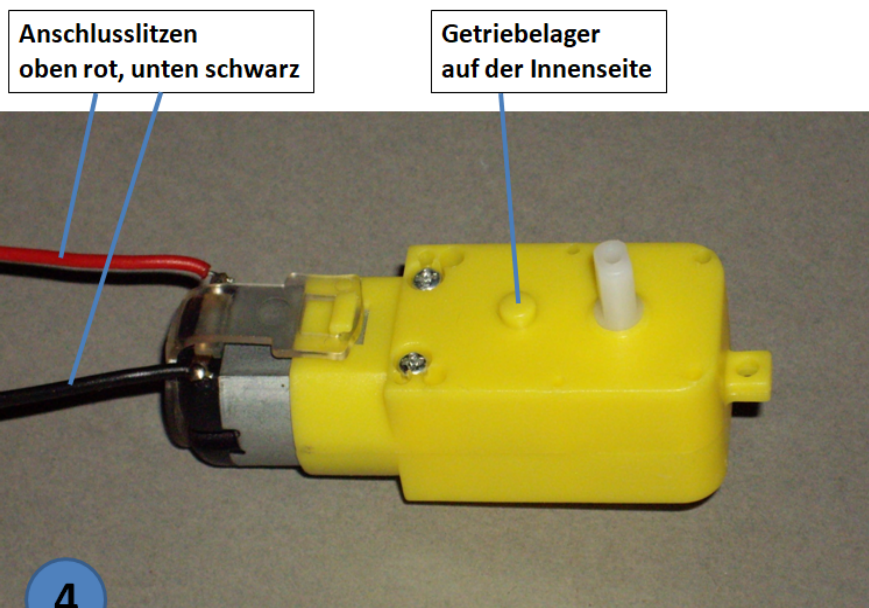
Die folgenden drei Bilder zeigen die Montage sehr schön.

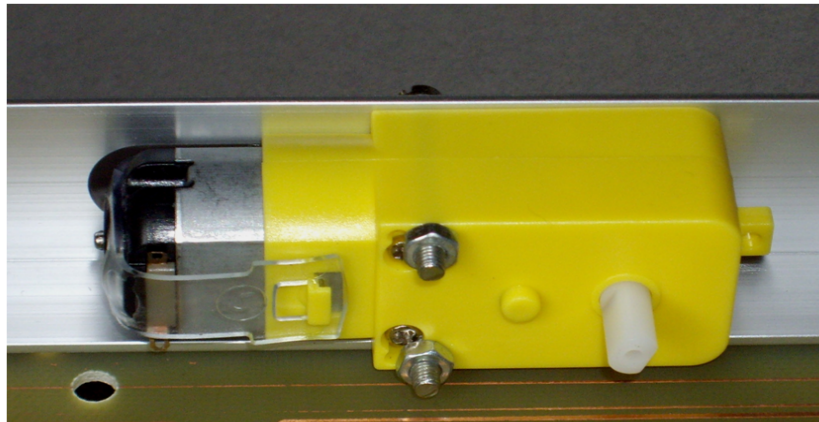


Schritt

4

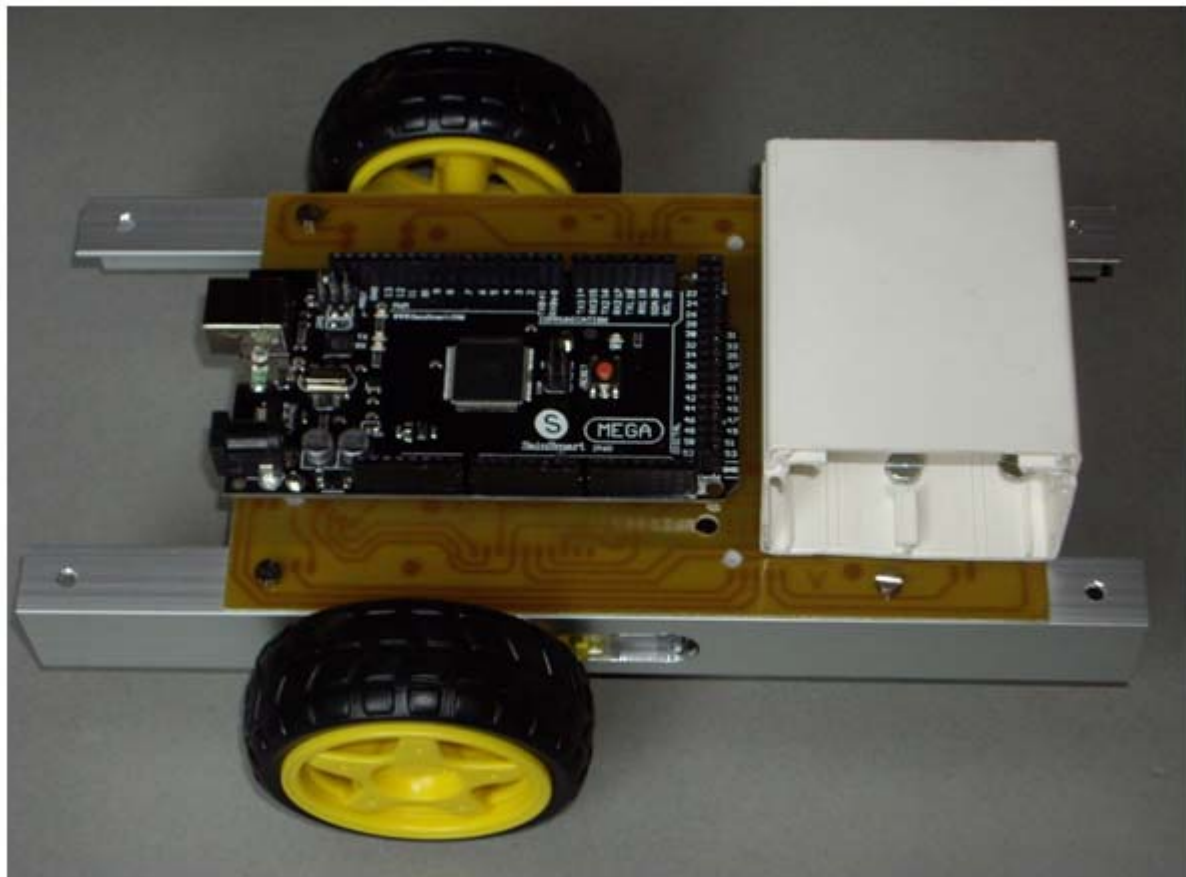
Die Anbringung der beiden Motoren lässt sich gut auf den folgenden Abbildungen erkennen. Die Anschlussfahnen und das Getriebelager (Bild) sollten vom Aluprofil abgewandt sein. Evtl. den Motor im Getriebe um 180 ° drehen. Wenn noch keine Anschlusslitzen angelötet sind, dieses am besten schon vor dem Anschrauben vornehmen.





4

Motor rechts andere Seite



Und so sieht das ganze fertig montiert mit aufgesetztem ARDUINO MEGA aus.