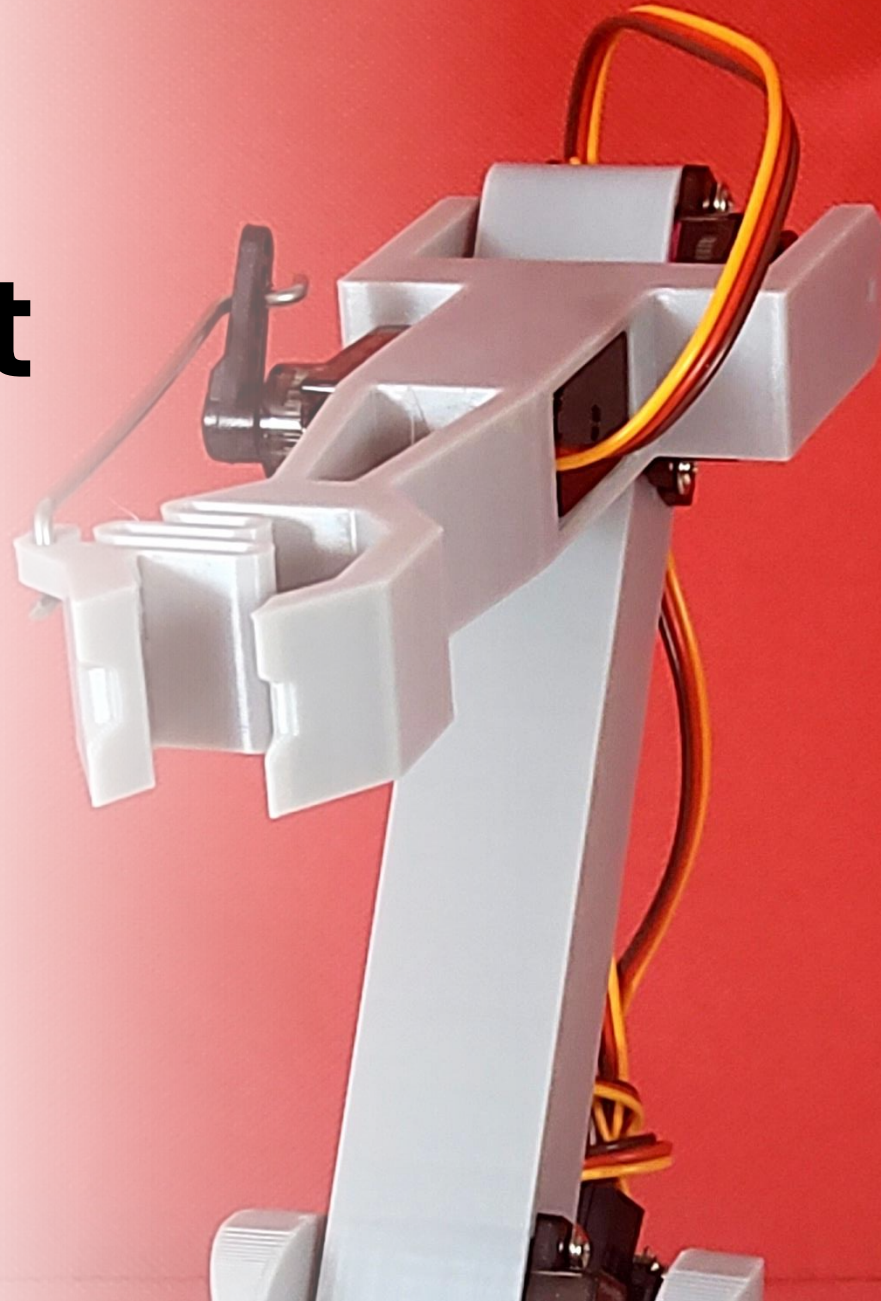


# **Baut und programmiert einen Roboterarm**

**Make Your School  
Maker Festival 2024**





# Unser Ziel!

---

---

# Servos!

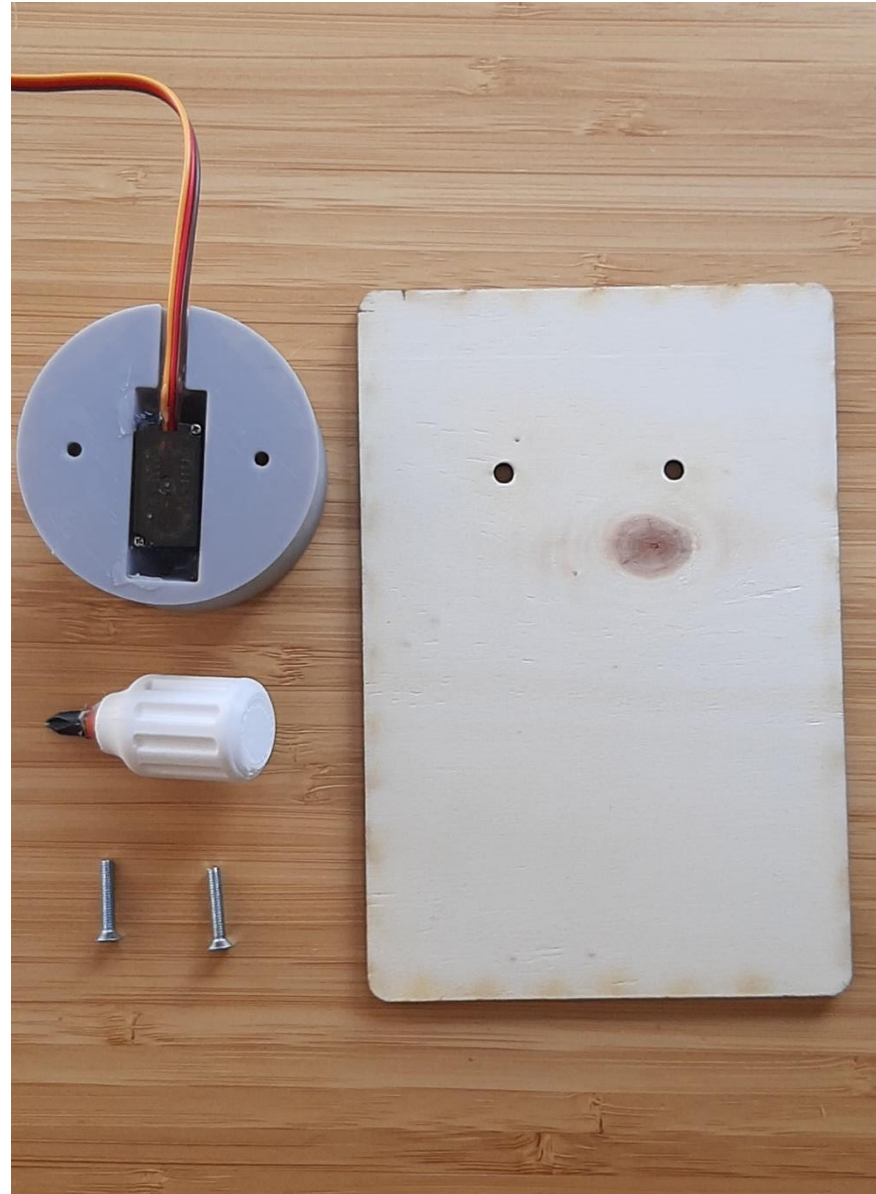
- Kann man leicht kaputt machen!
- Ganz vorsichtig von Hand drehen!
- Beim anstecken auf richtige Polarität/Farben achten!





# Sockel und Bodenplatte

---



# Drehgelenk

---

Auf Ausrichtung des Servos achten!

Der schwarze Servoarm sollte etwa auf die Pfeile zeigen wenn du das Drehgelenk drehst.



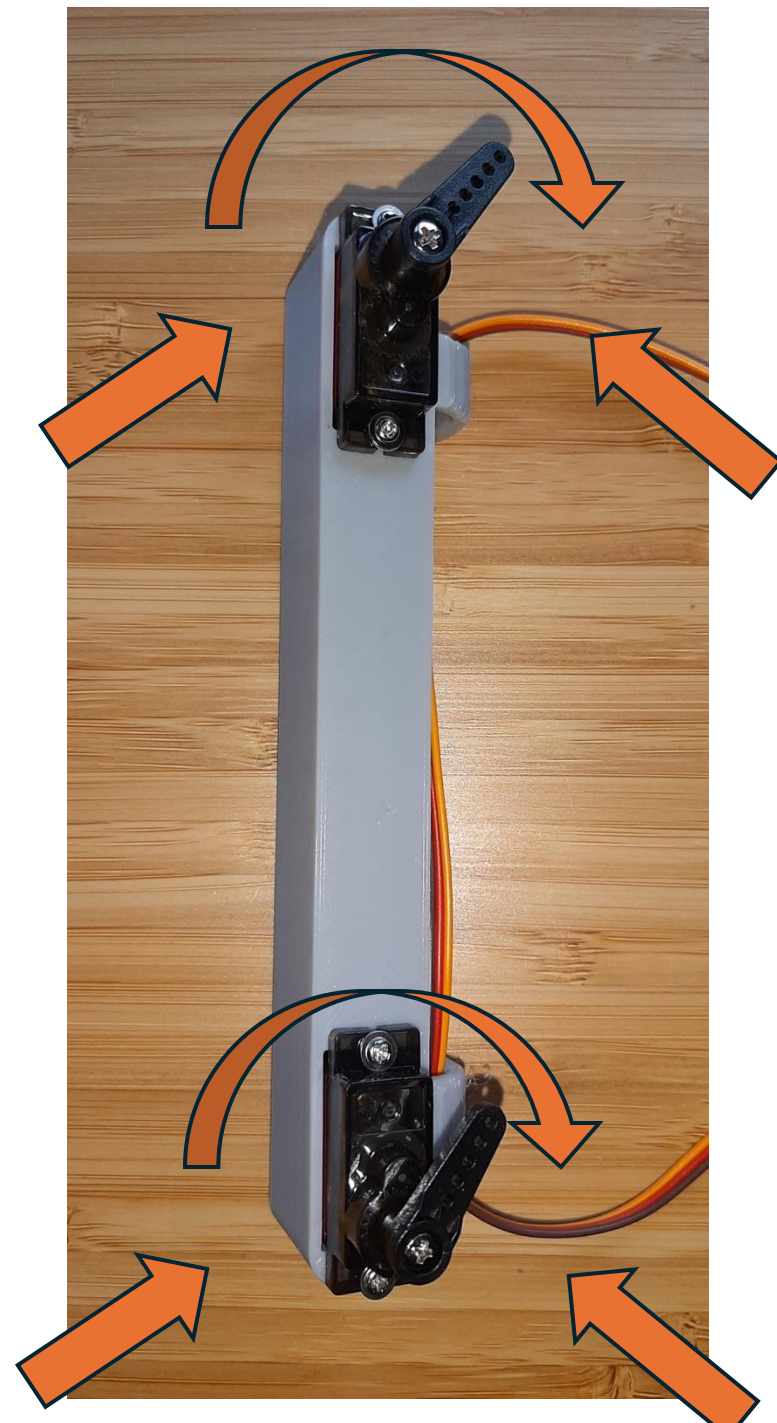
# Gelenkarm

Die Kabel von innen durch den Spalt nach außen stecken

Beide Servos schauen mit dem Zahnrad nach außen.

Servohörner wieder so anbringen dass diese sich vorsichtig bis zu den Pfeilen bewegen lassen.

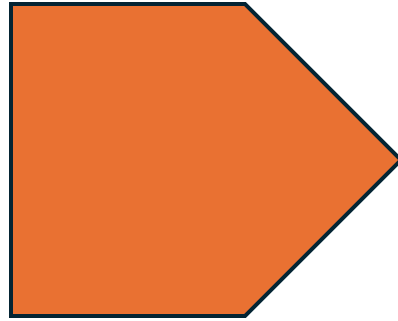
Beide Servohörner zeigen in die gleiche Richtung





## Gestänge für den Greifer 1/2

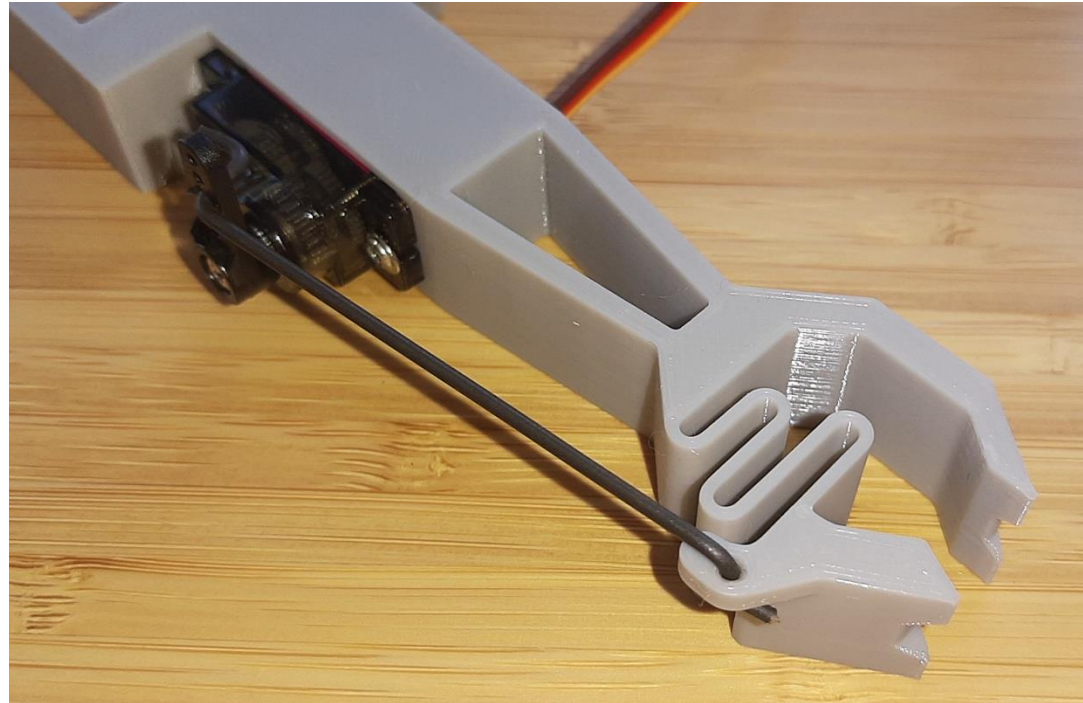
---



Mit dem Werkzeug eines der  
mittleren Löcher größer machen

## Gestänge für den Greifer 2/2

---

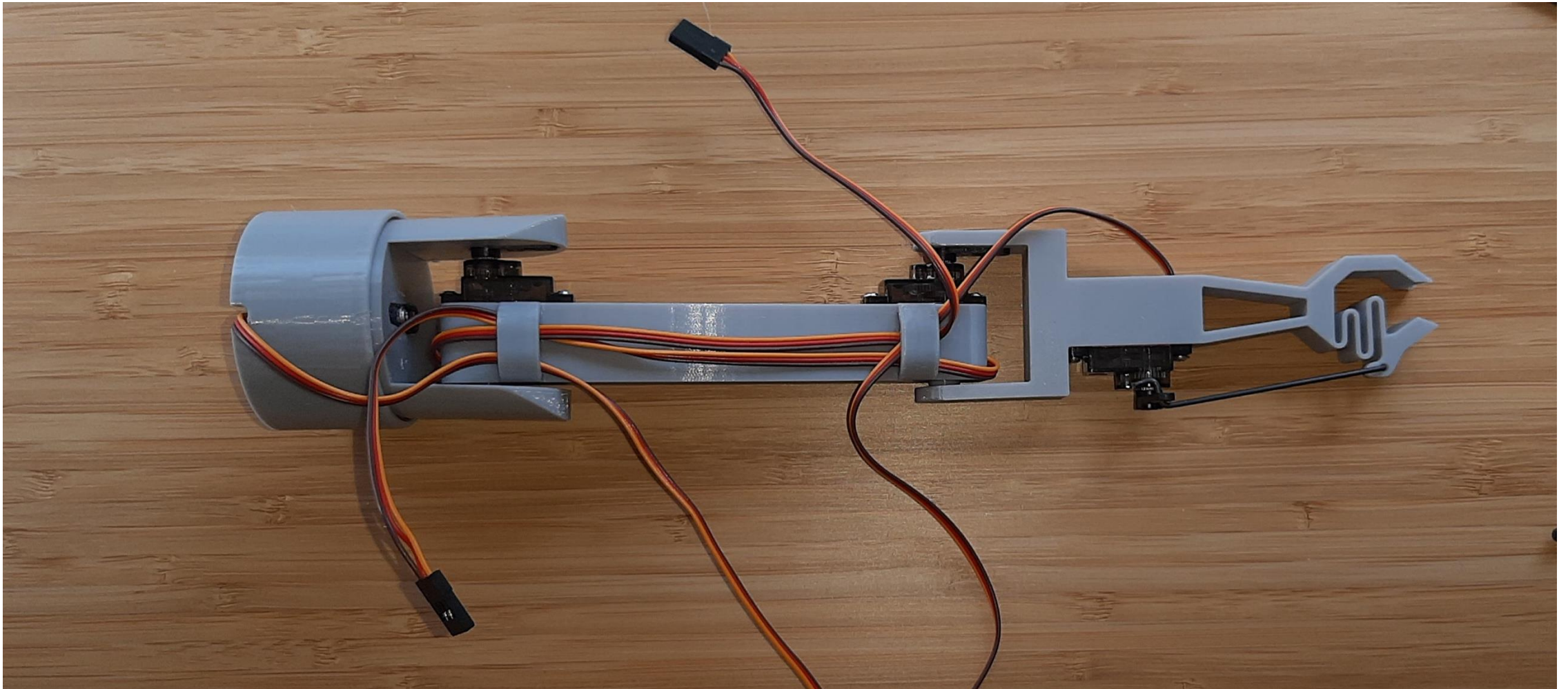


Vorsicht beim Einfädeln in den Greifer, die Öse bricht leicht ab!

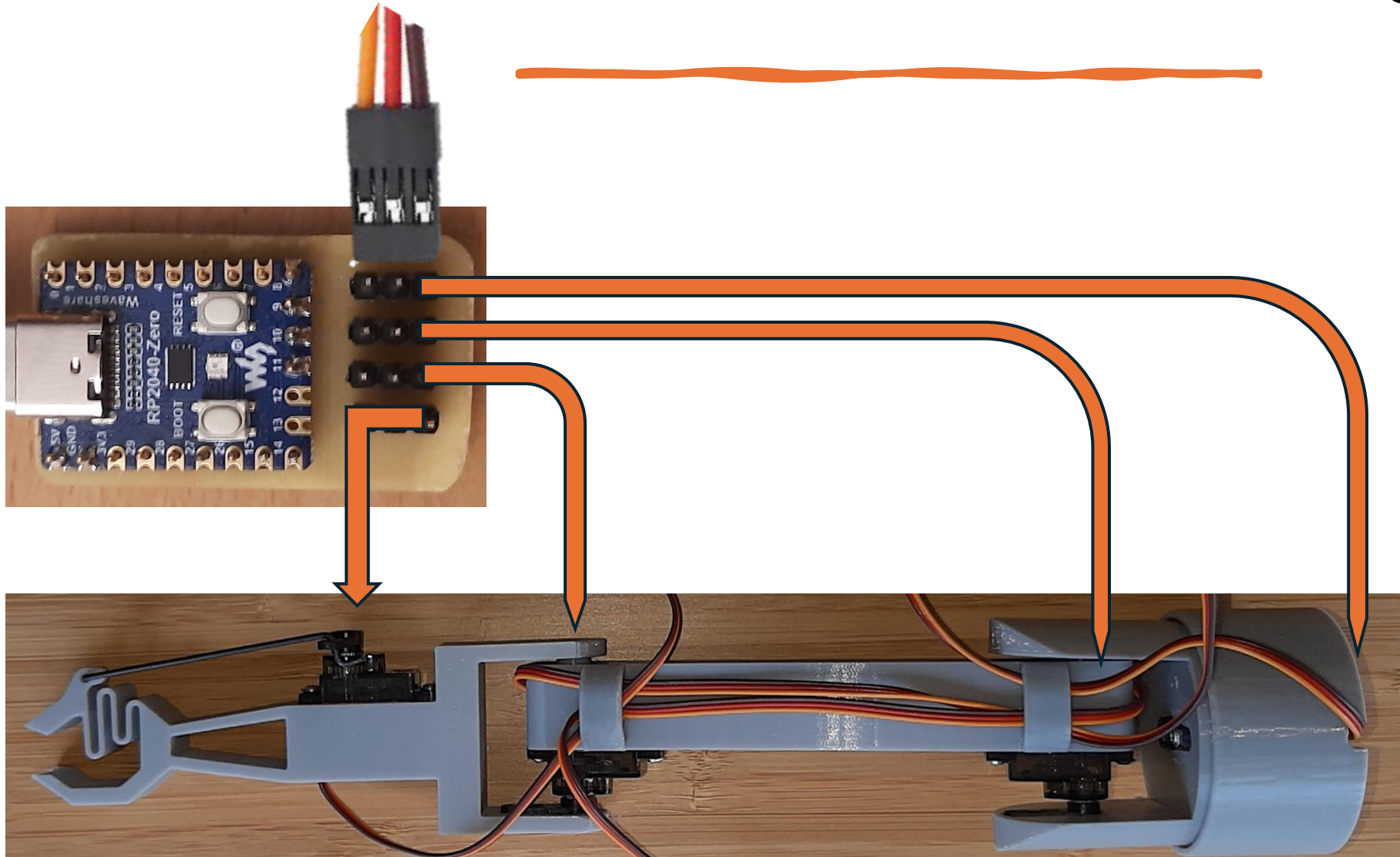


# Zusammenbauen und Kabelmanagement

---



# Zusammenbauen und Kabelmanagement



## Belegung

8 = Drehgelenk  
9 = Gelenkarm unten  
10 = Gelenkarm oben  
11 = Greifer

Servostecker mit  
orangem Kabel zum  
blauen Pico

# Checkliste!

- ☐ **Sockel an Bodenplatte geschraubt?**
- ☐ **Alle Servos können sich frei in beide Richtungen bewegen?**
- ☐ **Die Metallstange am Greifer und Servo montiert?**
- ☐ **Alle Servokabel stecken mit dem **orangen Kabel** Richtung **Pico**?**