

Software

- Stelle sicher, den [Teensyduino](#) zu installieren
 - Achte darauf, dass die Arduino IDE nicht läuft während der Installation
- Komische Symbole im Seriellen Monitor in der Arduino IDE:
 - Stell sicher, dass die Serial.begin(zahl); == Baud rate im seriellen monitor
- avrdude: stk500_recv(): programmer is not responding /
avrdude: stk500_getsync() attempt 1 of 10: not in sync: resp=0xf8
 - Versuche diesen link [hier](#)
 - Anmerkung: Dieser Fehler tritt nicht auf, wenn man den Old Bootloader benutzt, sowie den Arduino aus dem Board rauszieht!
- No libraries found
 - Stelle sicher, dass die Sketchbook Location in der Root ist, wo der library Ordner ist!
 - Ändere den Namen von "Arduino Libraries" zu "libraries" (Oder kopiere sie und erstelle einen neuen Ordner mit diesem spezifischen Namen)
- "DFRobotDFPlayerMini.h" not found:
 - Lade die [ZIP-Datei](#) herunter und füge die Bibliothek hinzu
 - Brauchen wir aber nicht, da das für den MP3-Player ist.
- Multiple Wire.h libraries
 - Lösche die Wire.h library aus dem "libraries" Ordner
 - Achtung: Es brauchen beide Computer dieselbe Wire library, allerdings speichern sie diese an verschiedenen Orten. Wenn man den Teensy programmiert, muss man diese aus den Arduino libraries löschen (oder als zip verpacken und dann löschen). Wenn man dann wieder den Arduino programmiert muss man diesen Ordner wieder einfügen bzw entpacken.
- #error "This board is not supported."
 - Wähle das richtige Board in der Arduino IDE aus, auf das du schreiben willst
 - z.B. ist der Arduino Nano ausgewählt aber es wird versucht den Teensy zu programmieren
- Stelle sicher, dass das richtige Board ausgewählt ist (unter Tools > Board), auch schon beim programmieren, da auf die jeweiligen libraries zugegriffen wird!!!

Zusammenbau

- Alle Servos und zugehörige Pins des Servo Motors einmal durchtesten, ob diese angesteuert werden können.
- Beine in der "richtigen" Reihenfolge zusammenbauen

Hardware

- Nutzung von Wago Klemmen
 - hilft der Übersicht und erleichtert die Verkabelung