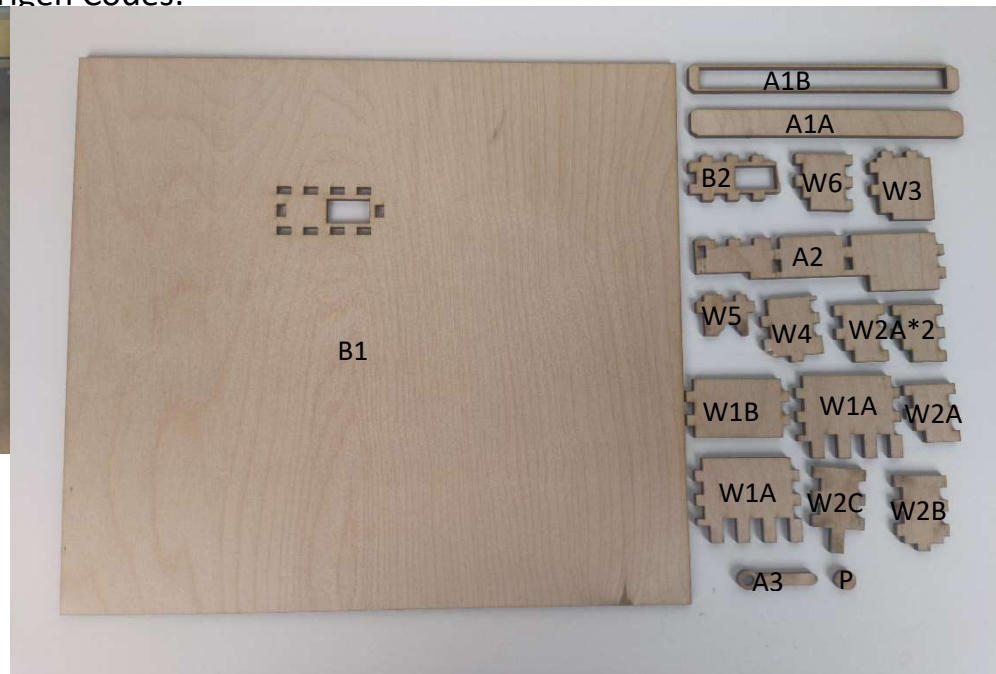
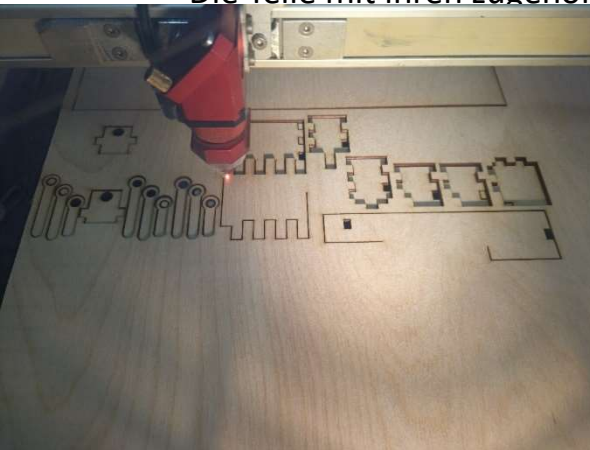


Bauanleitung des PlOtters



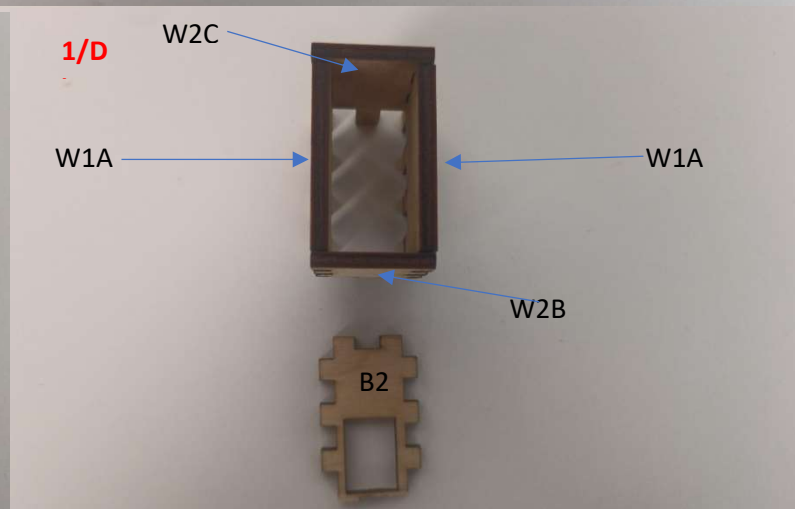
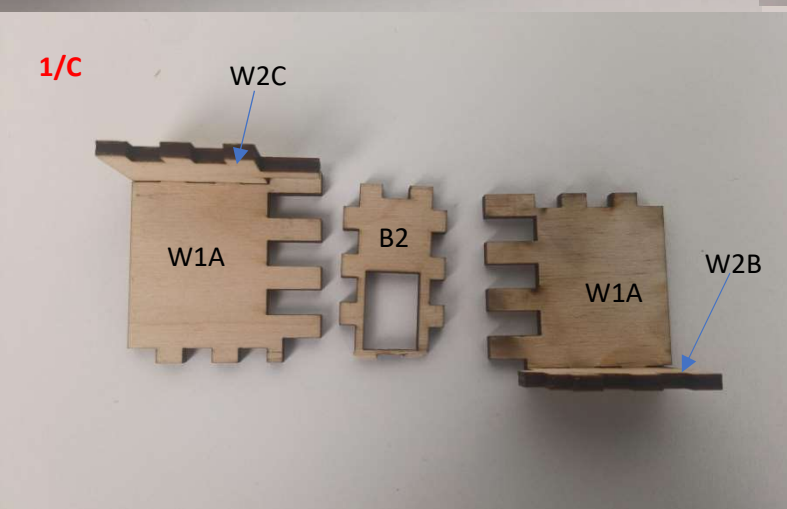
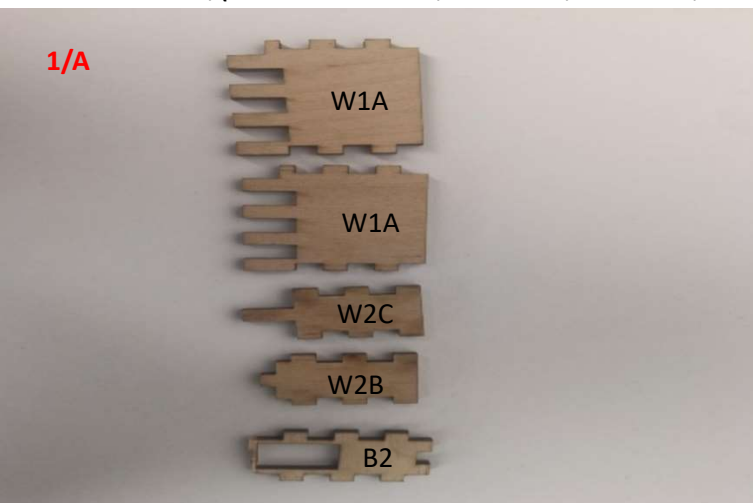
Um die Holzteile des PLOtters herzustellen, muss die Datei davor heruntergeladen werden. Diese müssen mithilfe eines Lasercutters ausgeschnitten werden.

Die Teile mit ihren zugehörigen Codes:

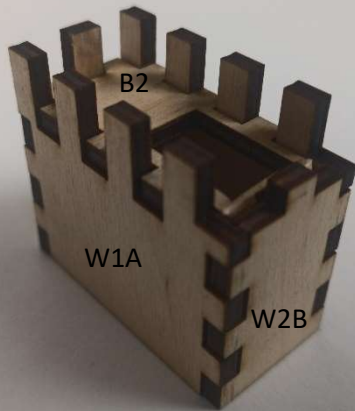


Nun müssen die Teile wie folgt zusammengefügt werden:

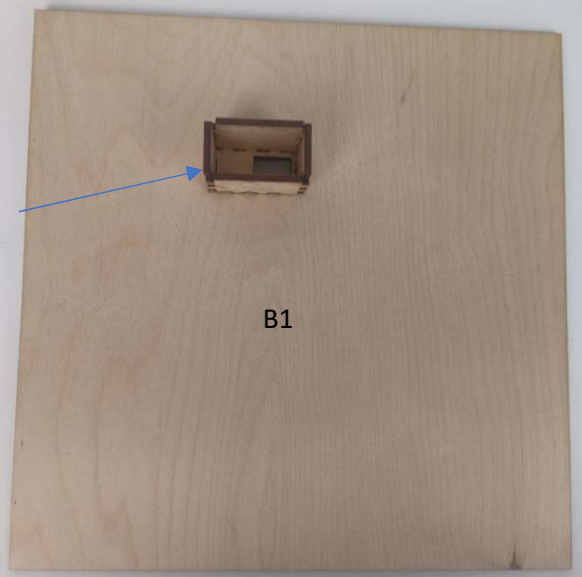
1;(Teile: W1A* 2; W2B*1; W2C*1; B1*1; B2*1)



1/E

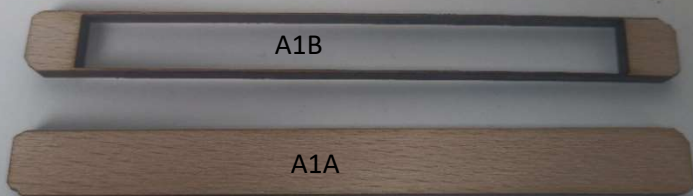


1/F

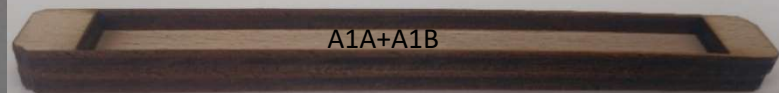


2;(Teile: A1A*1; A1B*1)

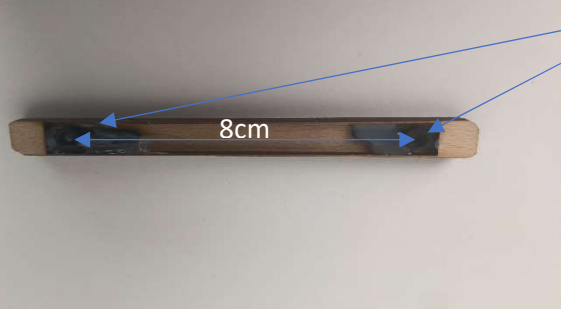
2/A



2/B



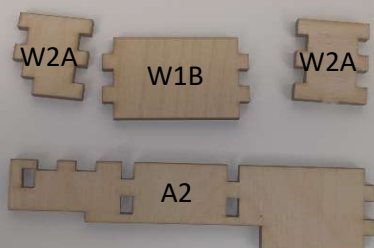
2/C



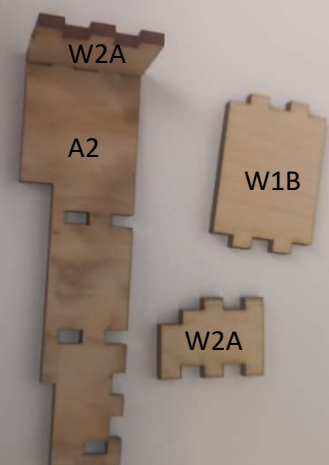
Verbindungspunkte der Motoren

3;(Teile: W1B*1; W2A*2; A2*1)

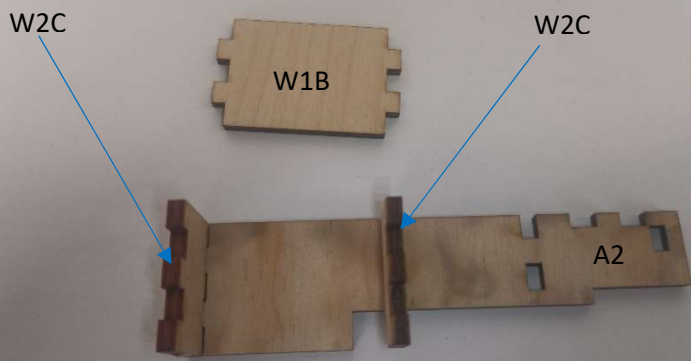
3/A



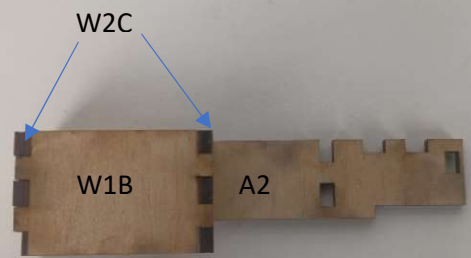
3/B)



3/C



3/D

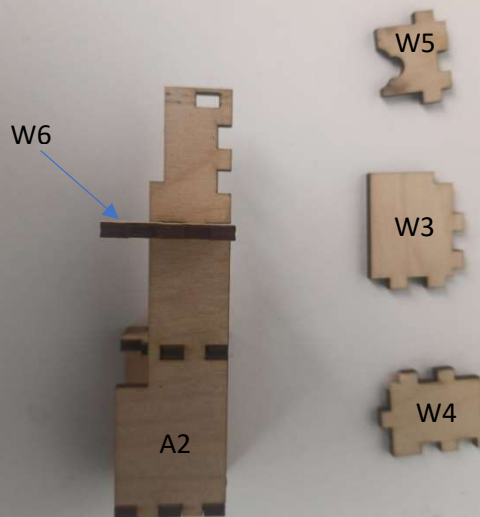


4;(Teile: W2C*1; W3*1; W4*1; W5*1)

4/A



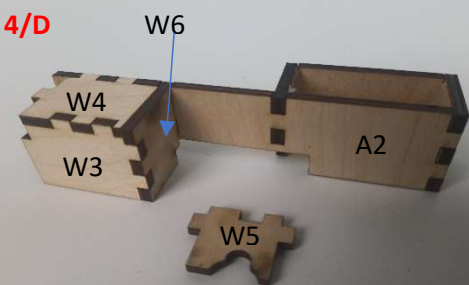
4/B



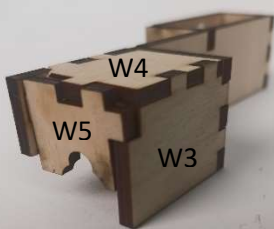
4/C



4/D



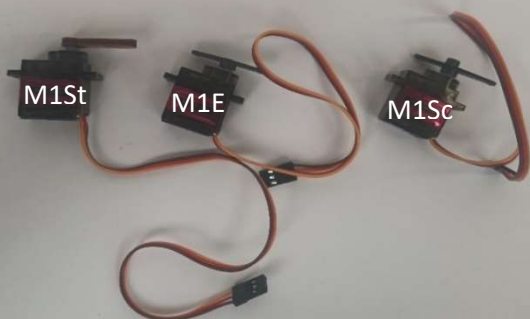
4/E



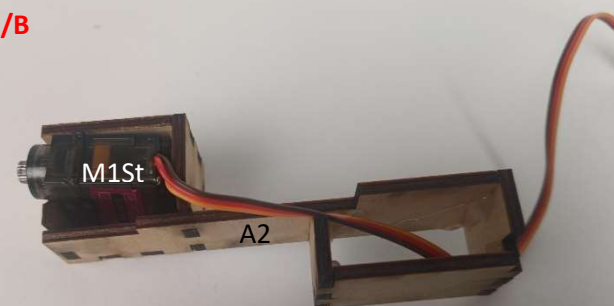
Zuletzt werden die Motoren eingesetzt.

5;(Teile:M1St; M1E; M1Sc; A3; P1)

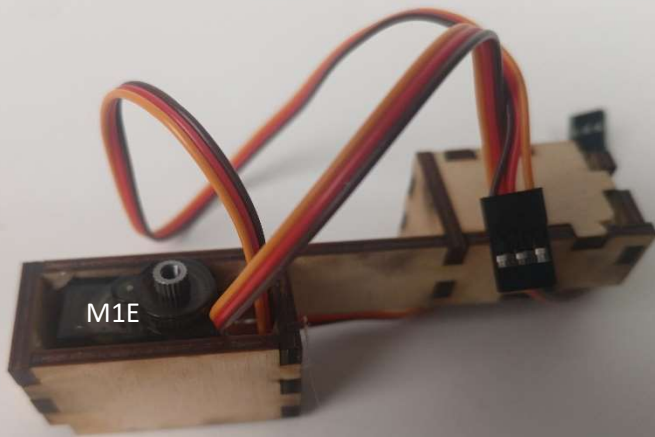
5/A



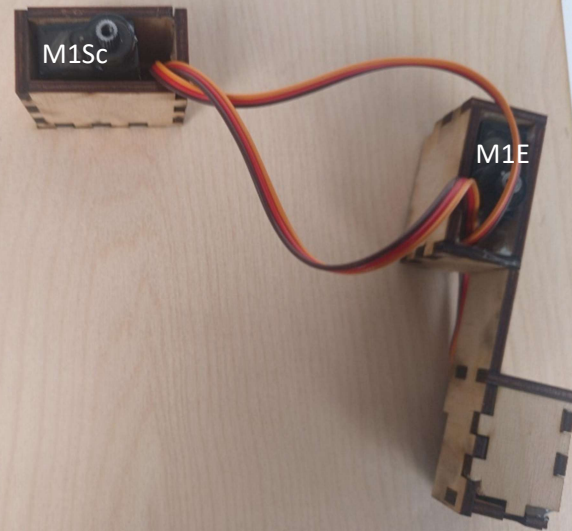
5/B



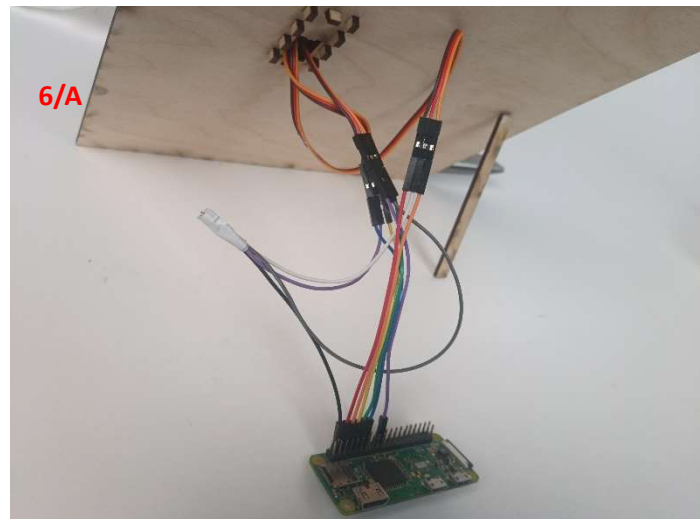
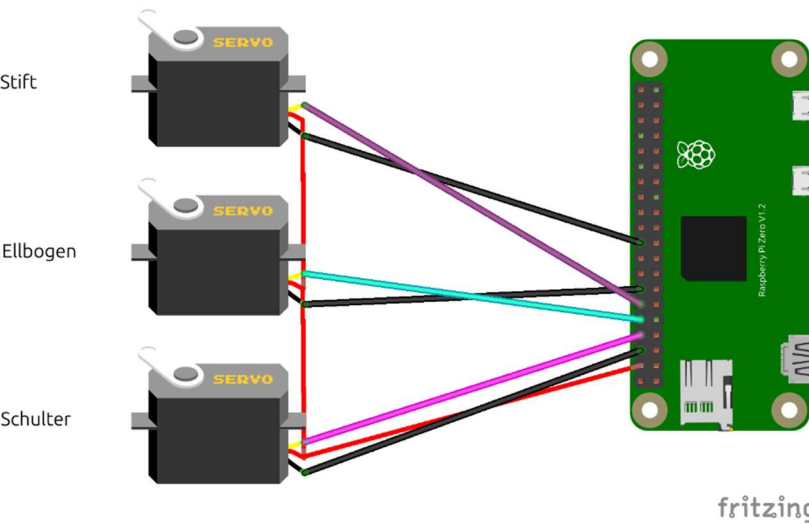
5/C



5/D



6; Nun müssen die Motoren in ihren vorgesehenen Plätzen eingebettet und mit dem Raspberry PI wie folgt verbunden werden.



6/A

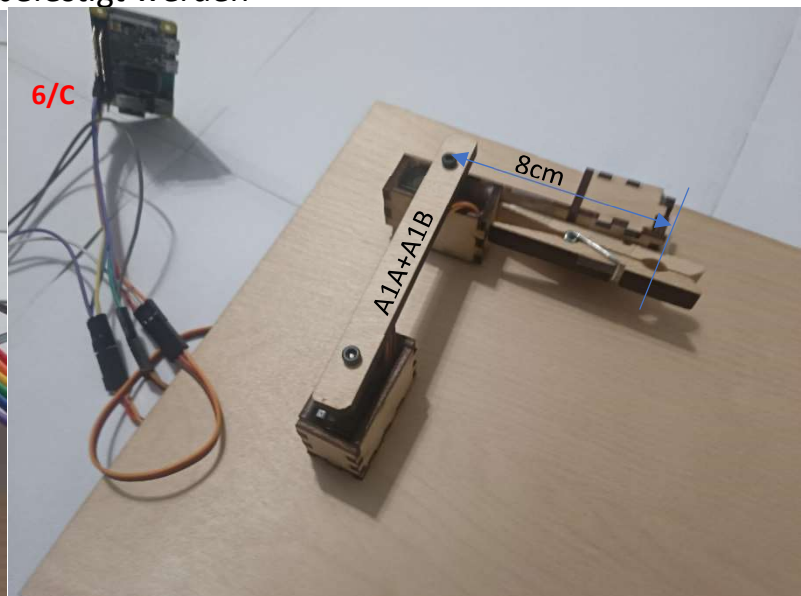
Der Raspberry PI kann nun mithilfe der Webseite programmiert werden. Der PLOtter kalibriert kurz, danach kann der Arm (mit der Verbindung durch die Teile: A1A; A1B), wie im Bild gezeigt, angebracht werden.

Als letztes muss nur noch die Klammer befestigt werden

6/B



6/C



Damit ist der Bau des Plotters abgeschlossen.