



## *Schritt für Schritt Montageanleitung*

*Auf geht's*

*(Das vierrädrige Auto)*

# Vorwort

## Unser Unternehmen

Gegründet im Jahr 2011 ist Elegoo Inc. ein professioneller Hersteller und Exporteur, spezialisiert auf Design, Entwicklung Produktion und Vermarktung von Arduino, 3D-Drucker, Raspberry-Pi und STM32. Wir befinden uns in Shenzhen, welches als das Chinesische Silicon Valley bekannt ist. Alle unsere Produkte entsprechen internationalen Qualitätsstandards und werden in einer Vielzahl von verschiedenen Märkten auf der ganzen Welt sehr geschätzt.

Unsere offizielle Website ist: [Http://www.elegoo.com](http://www.elegoo.com)

Unser USA-Amazonas-Shop ist: [Http://www.amazon.com/shops/A2WWHQ25ENKVJ1](http://www.amazon.com/shops/A2WWHQ25ENKVJ1)

## Unser Tutorial

Das Tutorial ist für Anfänger. Im Tutorial können Sie lernen, wie man das Arduino Controller Board, Sensoren und Komponenten verwendet. Sie können auch Grundkenntnisse zu allen einzelnen Teile erlernen. Aber wenn Sie Arduino systematisch kennenlernen möchten, empfehlen wir Ihnen, das Buch "Arduino Kochbuch" zu kaufen, das von Michael Margolis geschrieben wird.

## Dieses Tutorial

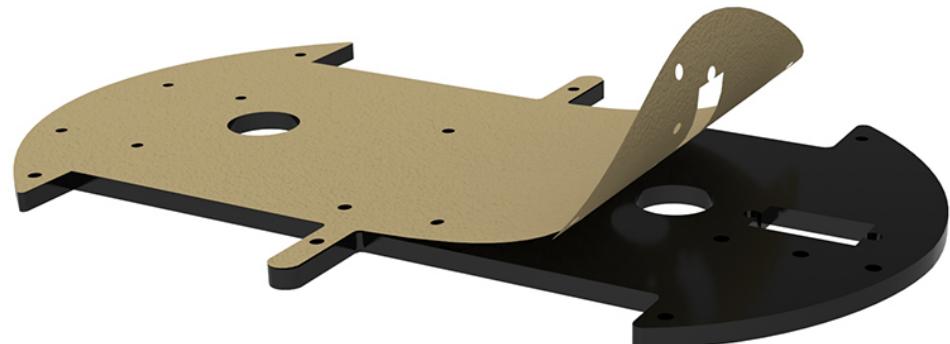
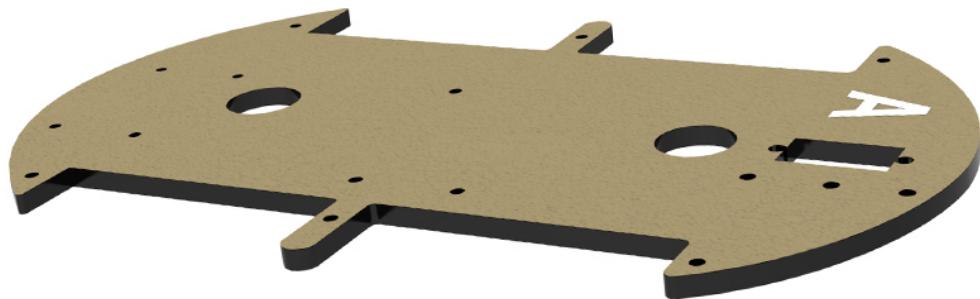
Dieses Tutorial zeigt Ihnen, wie Sie das Auto zusammenbauen und bietet Ihnen das Grundprogramm, um den gesamten Funktionsumfang zu realisieren.

Wenn Sie mehr lernen wollen als das Tutorial, wäre Google ein großartiger Ort zu lernen.

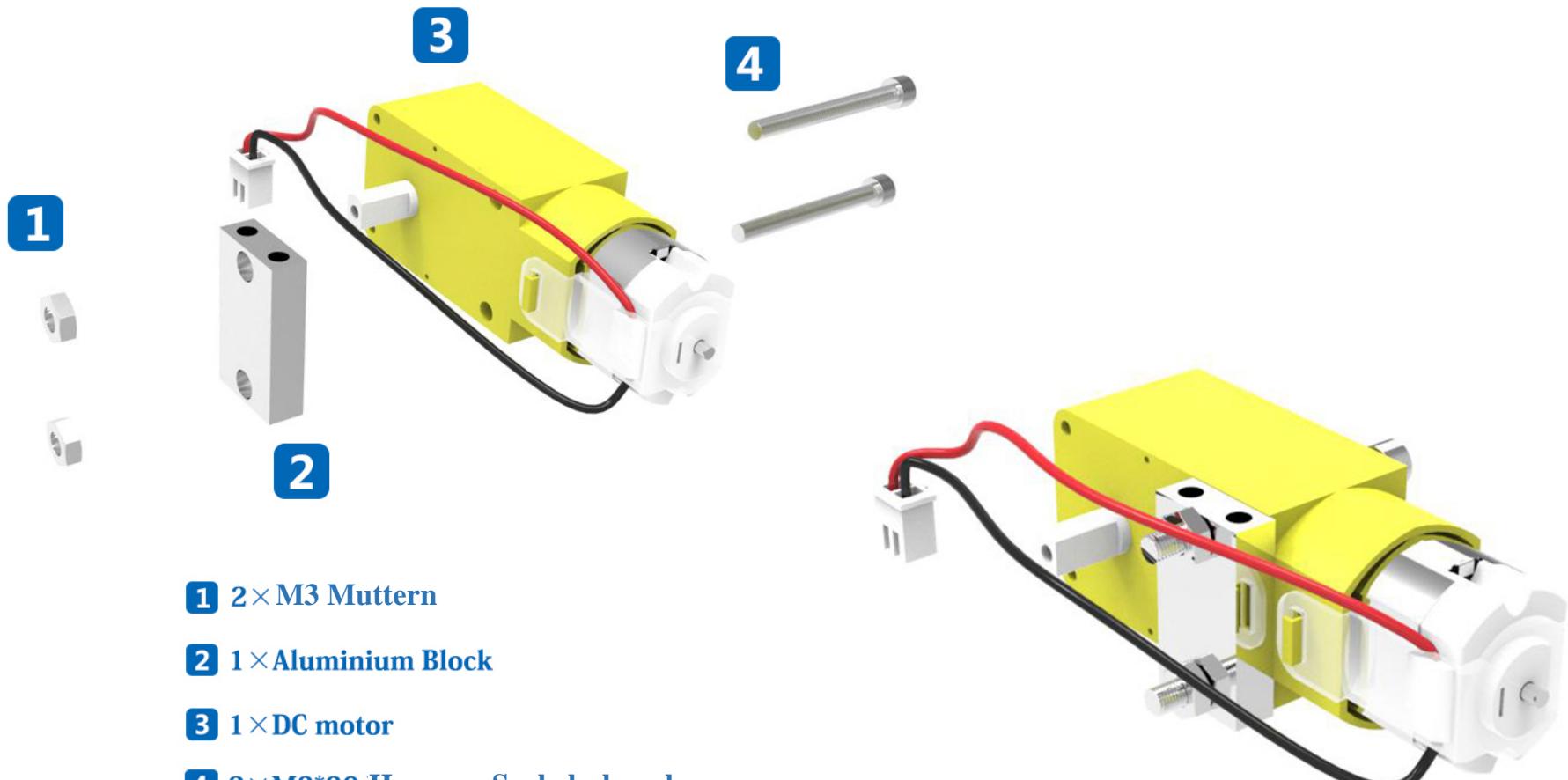
## Unser Nachverkauf

Wenn Sie Fragen oder Anregungen zu unserem Unternehmen, Produkt oder Tutorial haben. Bitte schreiben Sie uns unter [\(US- und CA-Kunden\)](mailto:service@elegoo.com) oder [\(Europe Customers\)](mailto:EUservice@elegoo.com)

Wir schätzen alle Ihre kritischen Ratschläge und werden unser Bestes tun, um Ihre Erwartungen zu erfüllen.



Achtung: Vor der Montage bitte die Schutzfolie entfernen.



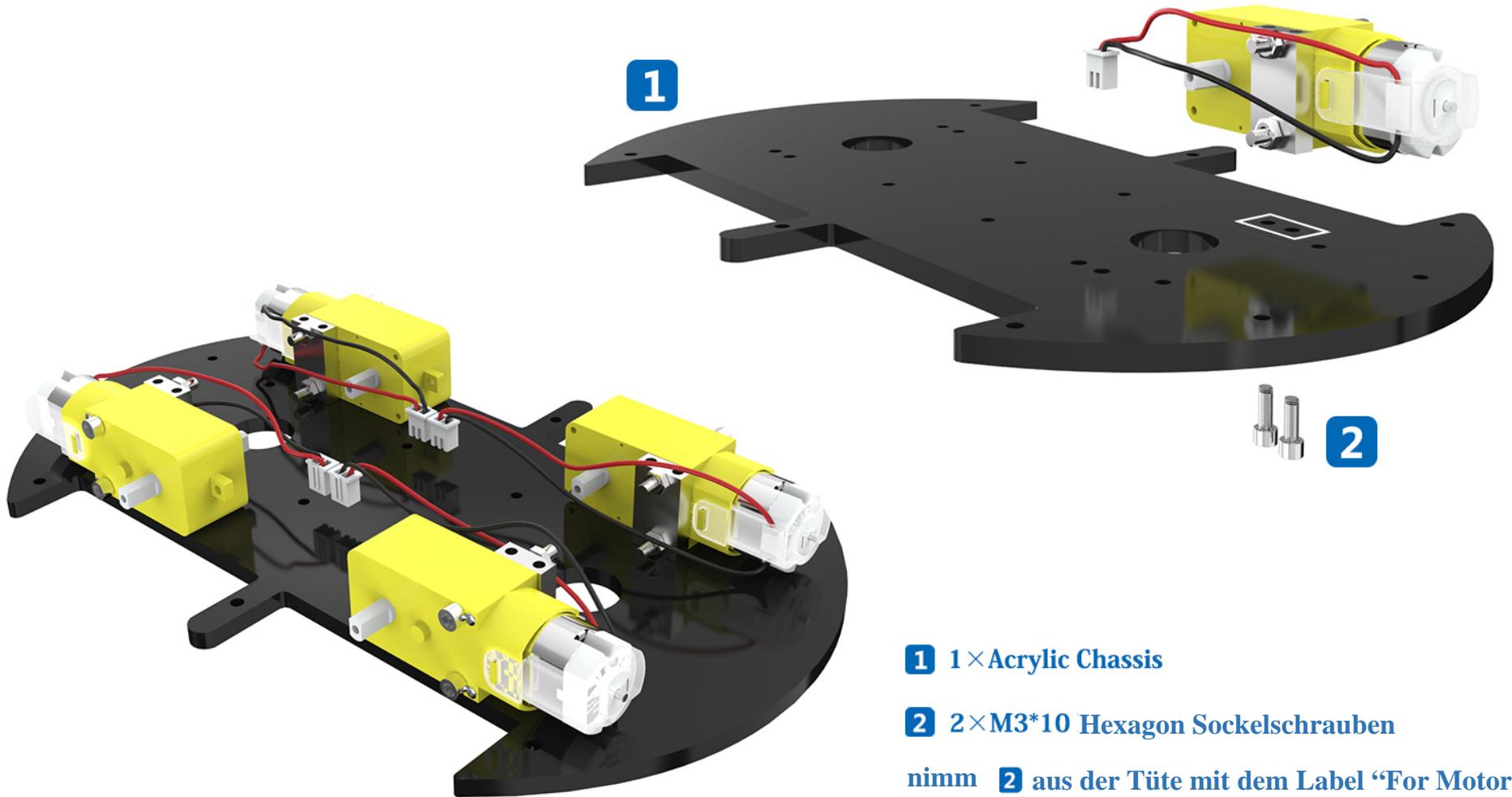
**1** 2×M3 Muttern

**2** 1×Aluminium Block

**3** 1×DC motor

**4** 2×M3\*30 Hexagon Sockelschrauben

Nimm **1** **2** **4** Mit der Beschriftung "for motor" aus der Verpackung heraus

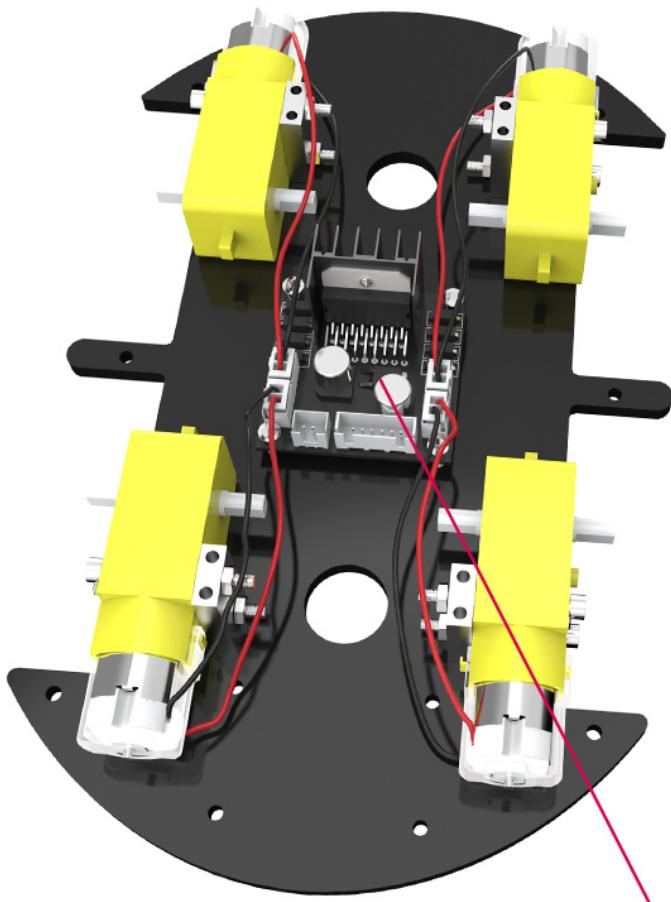


1 1×Acrylic Chassis

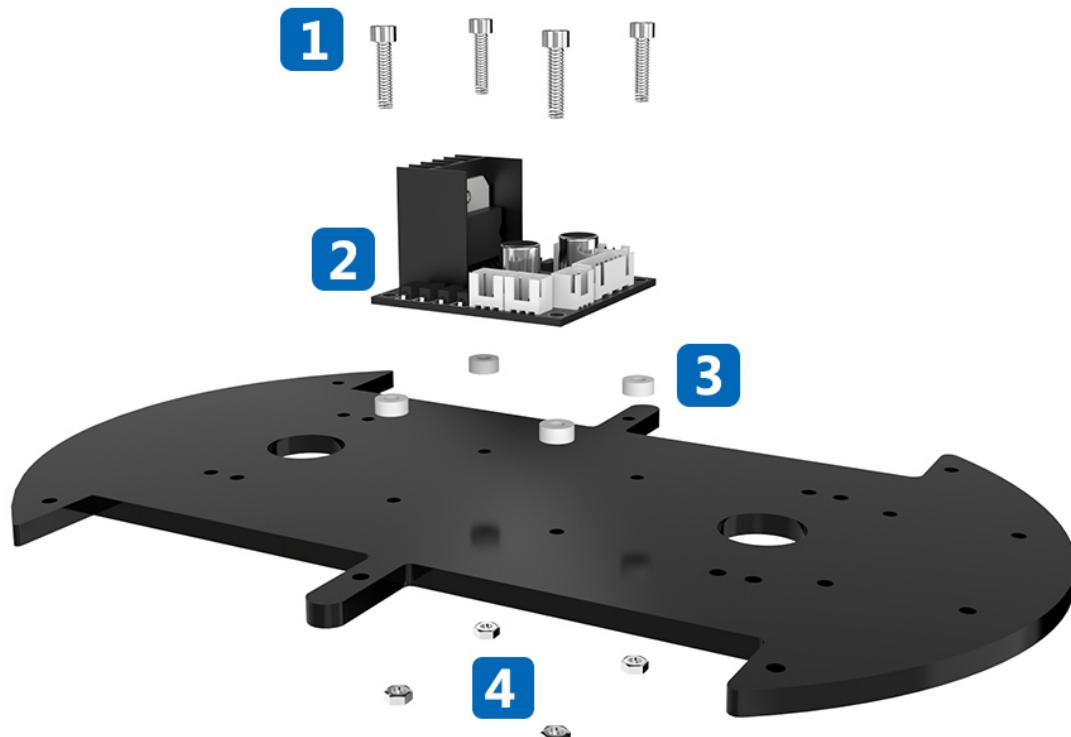
2 2×M3\*10 Hexagon Sockelschrauben

nimm 2 aus der Tüte mit dem Label "For Motor"

Schraube die Schrauben in die Löcher mit dem weißen Rahmen



**pay attention to the direction of L298N module.**



**1** 4×M3\*14 hexagon socket screws

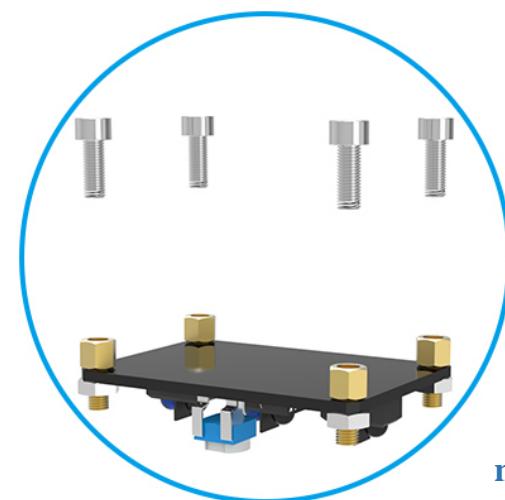
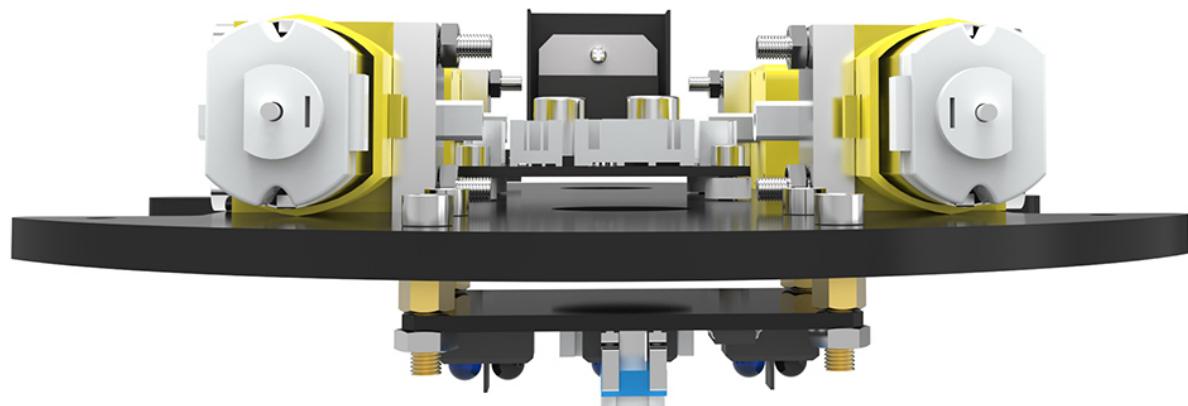
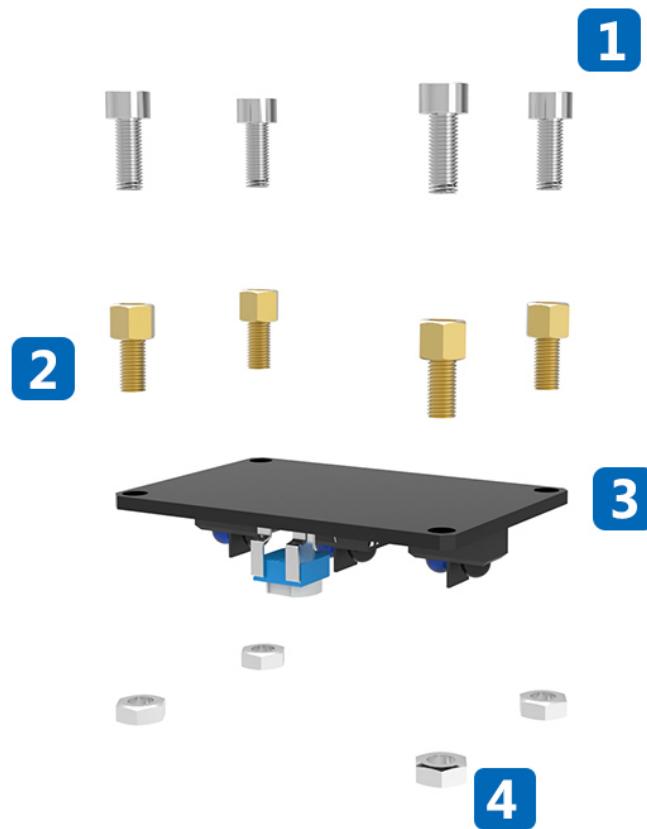
**2** 1×L298N

**3** 4×separation shim

**4** 4×M3 nuts

nimm **1** **3** **4** aus der Tüte mit dem Label "For UNO"

**L298N**



**1** 4×M3\*7 hexagon socket screws

**2** 4×M3\*4+6 single-pass copper cylinder

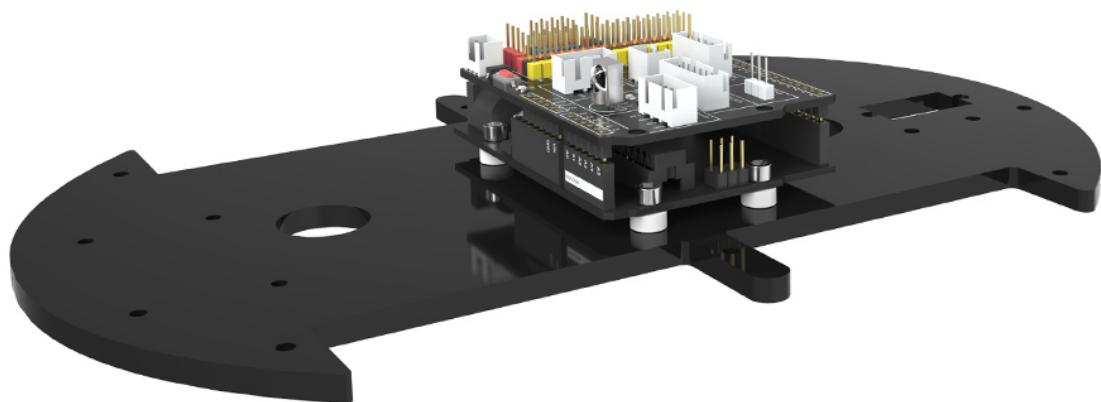
**3** 1×Line tracking module

**4** 4×M3 nuts

nimm **1** **2** **4** aus der Tüte mit dem Label "For line  
traceing"

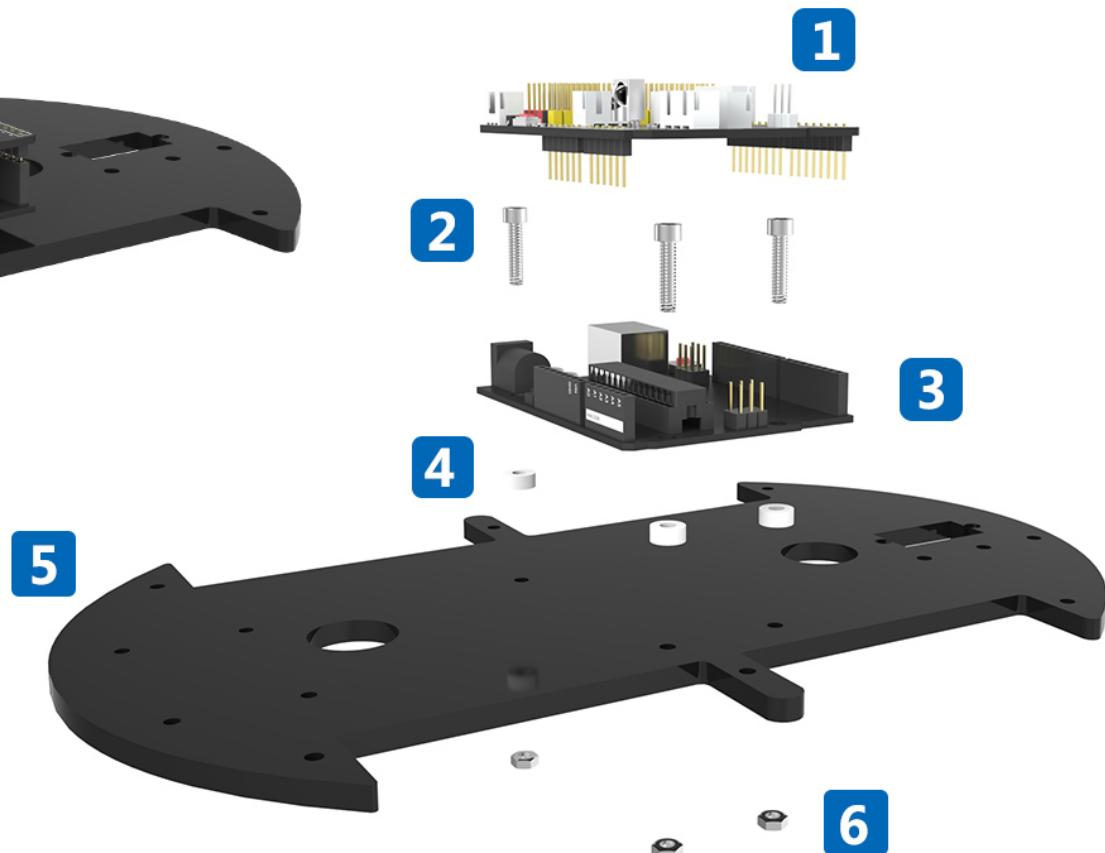


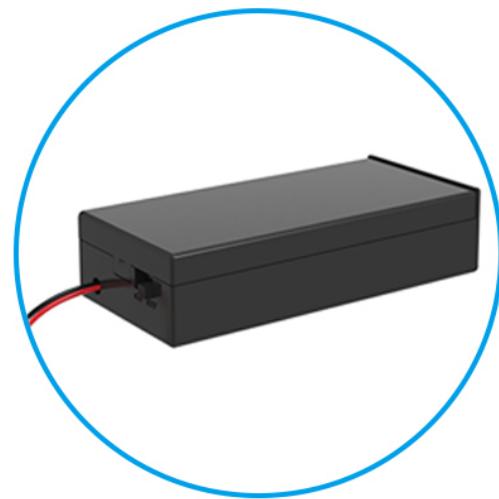
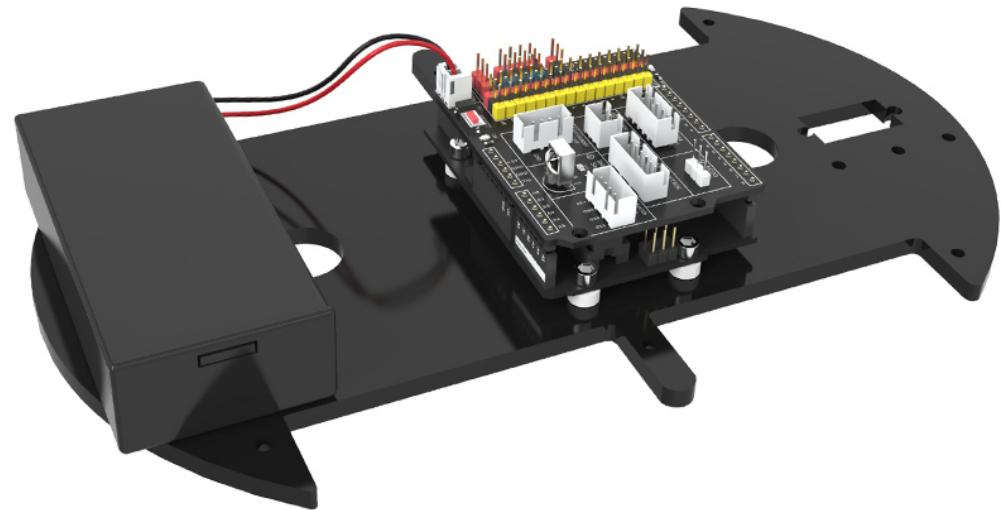
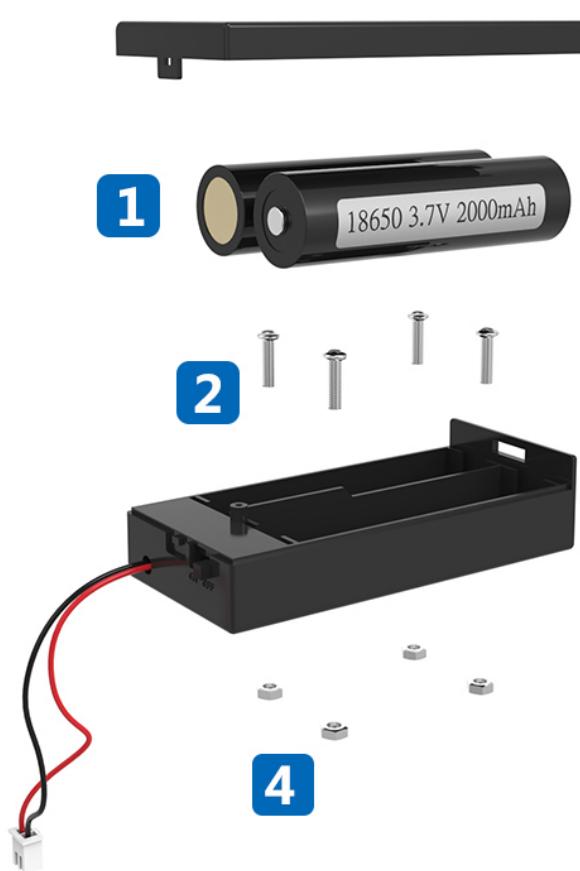
Pay attention to the front and back side of the acrylic chassis when assembling



- 1** 1×IO expansion board
- 2** 3× M3\*14 hexagon socket screws
- 3** 1×UNO R3 core board
- 4** 3×separation shim
- 5** 1×Acrylic Chassis
- 6** 3× M3 nuts

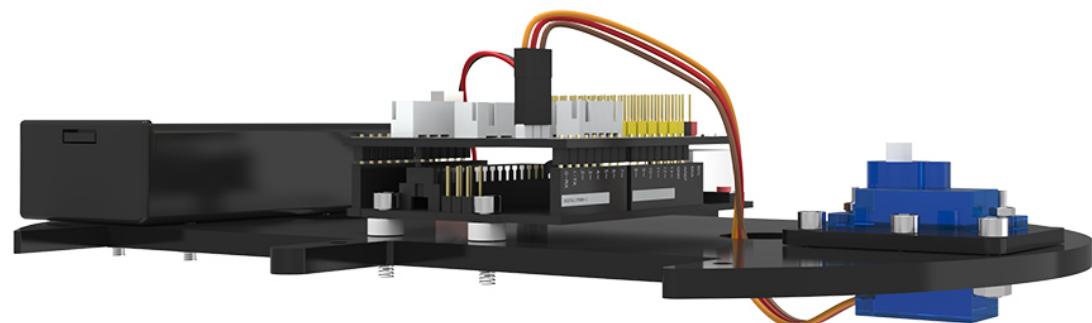
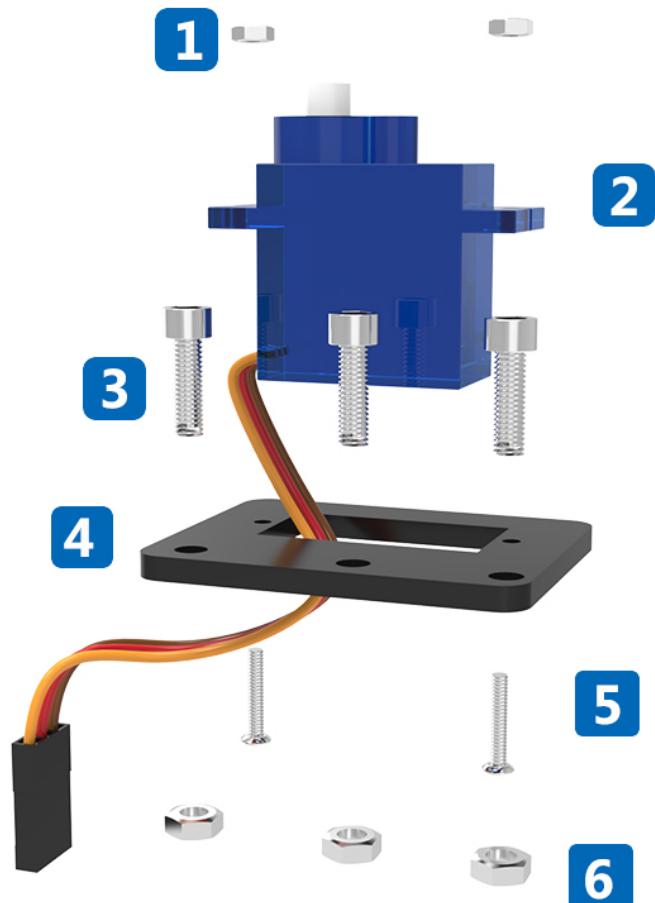
nimm **2** **4** **6** aus der Tüte mit dem Label "For UNO LZ98N"





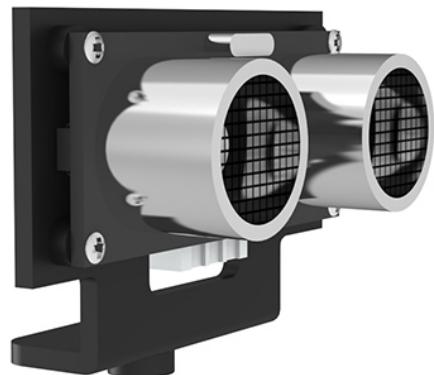
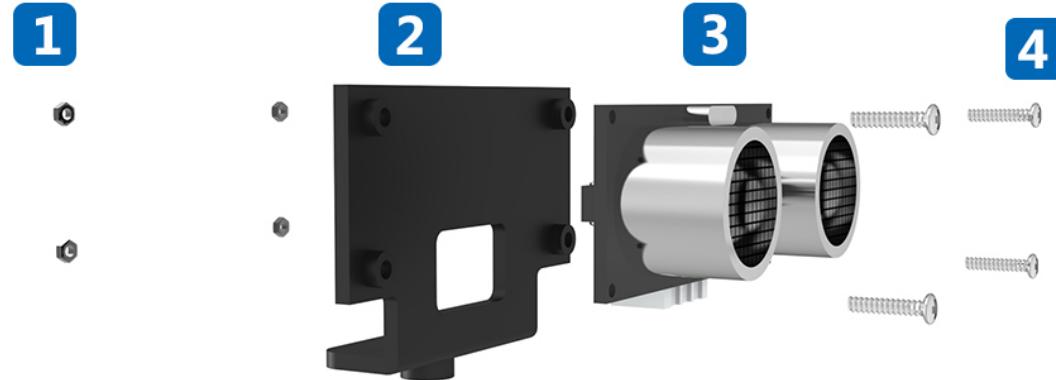
- 1** 2×18650 Batteries
- 2** 4×M3\*10Cross screw
- 3** 1×Battery compartment
- 4** 4×M3 nuts

nimm **2 4** aus der Tüte mit dem Label ‘FOR CELL  
BOX’



- 1** 2×M2 nuts
- 2** 1×SG90 Micro Servo
- 3** 3×M3\*10 hexagon socket screws
- 4** 1×Dead plate
- 5** 2×M2\*10 Cross screw
- 6** 3× M3 nuts

nimm **1** **3** **5** **6** aus der Tüte mit dem Label "FOR  
ULTRASONIC"



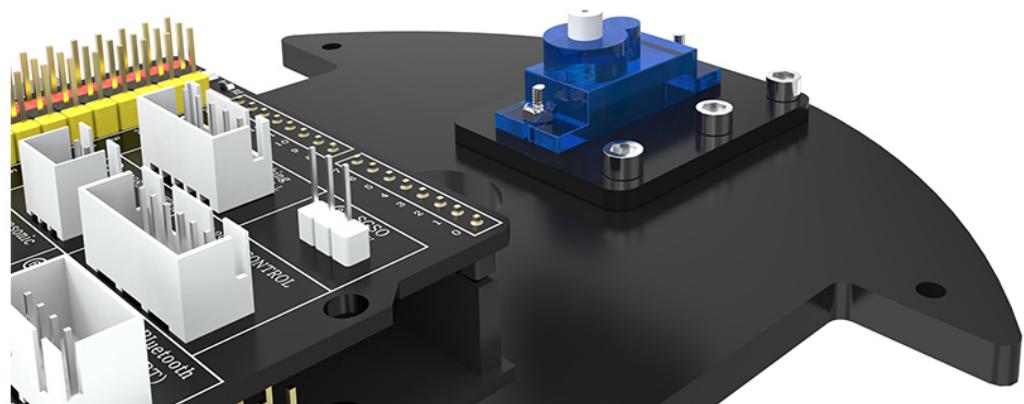
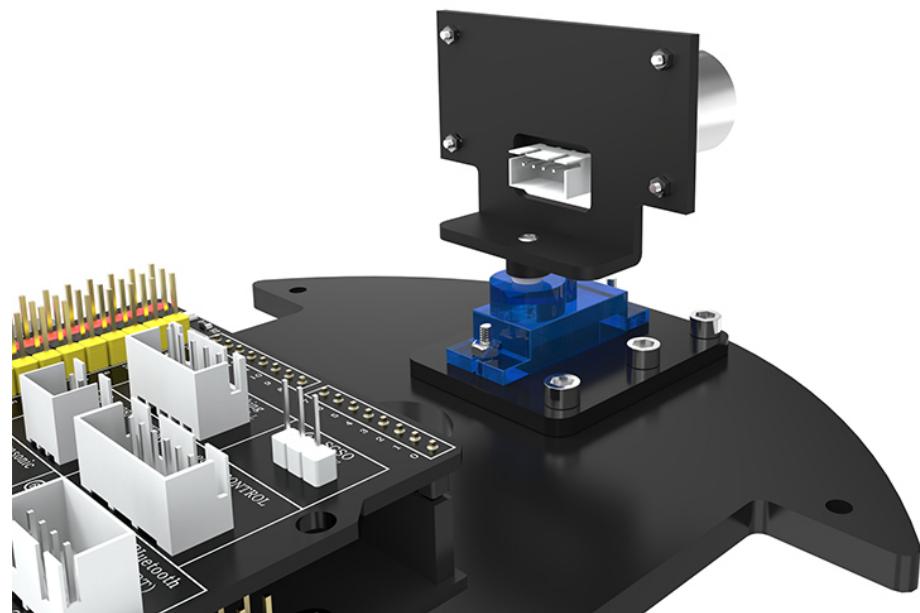
**1** 4×M1.6 nuts

**2** 1×Ultrasonic sensor module holder

**3** 1×Ultrasonic sensor module

**4** 4×M1.6\*8 Cross screw

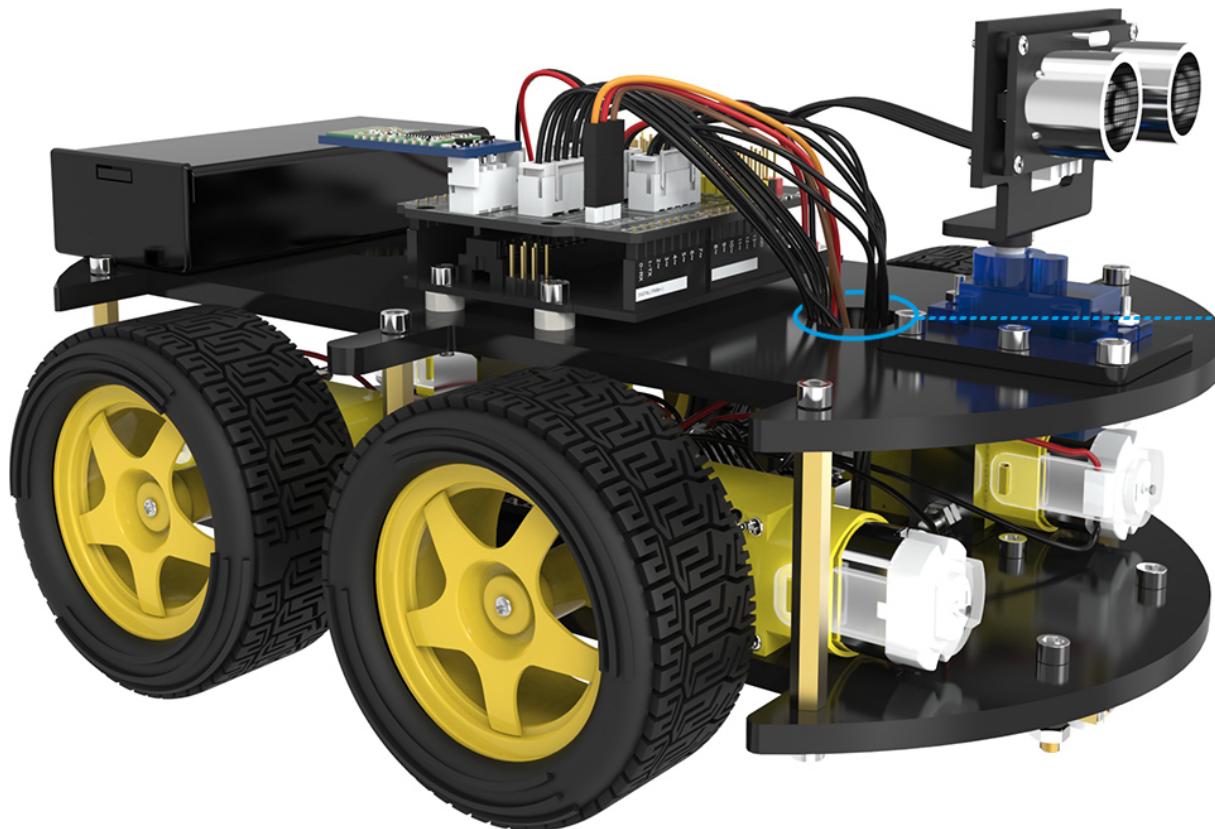
nimm **1** **4** aus der Tüte mit dem Label "FOR  
ULTRASONIC"



**1** 1×M2\*4 self-tapping screws

nimm **1** aus der Tüte mit dem Label "FOR SG90

MICRO SERVO"

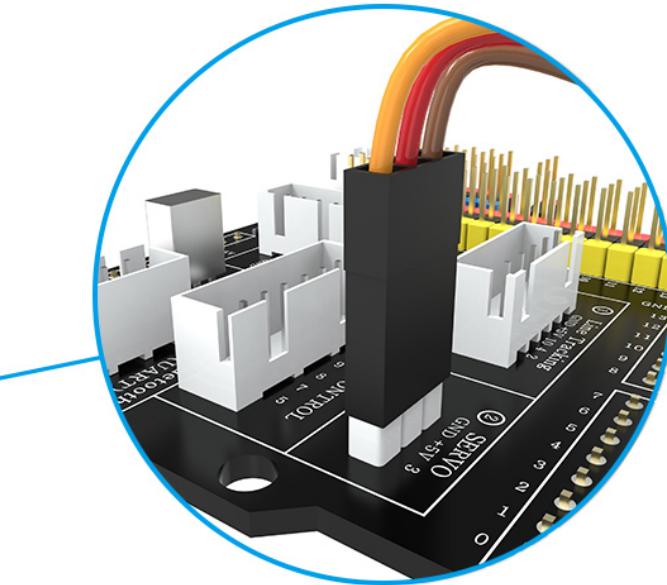
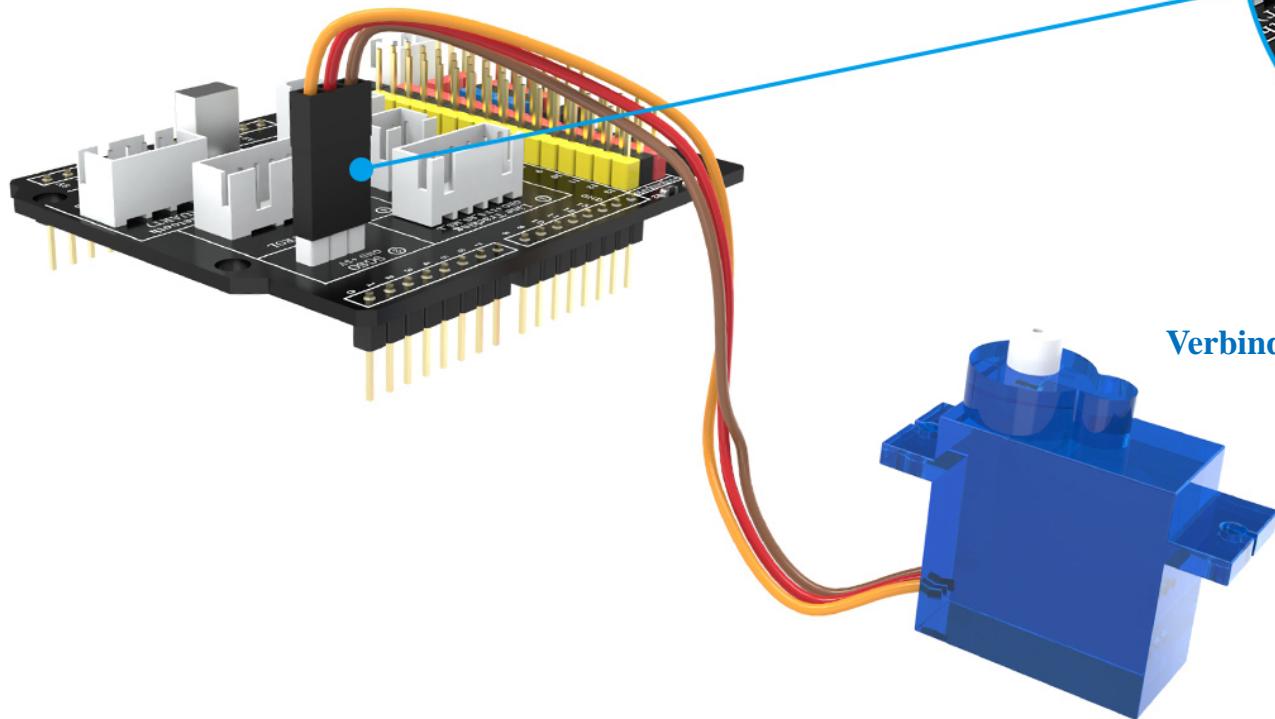


micro servo 3P cable  
L298N 6P cable  
L298N 2P cable  
line-tracking module 5P cable

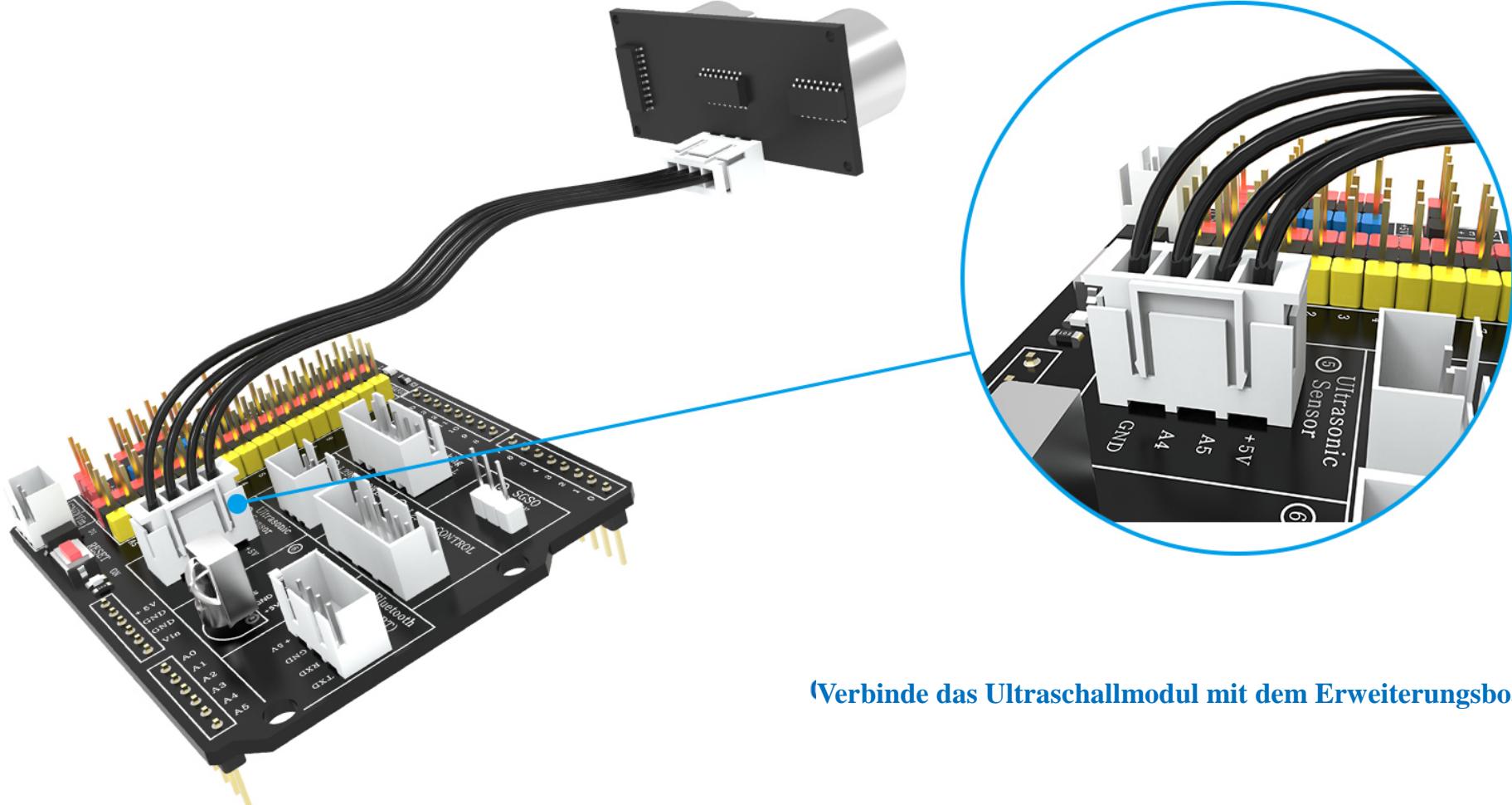
Achtung: in den nächsten Schritten müssen  
einige Kabel durch dieses Loch



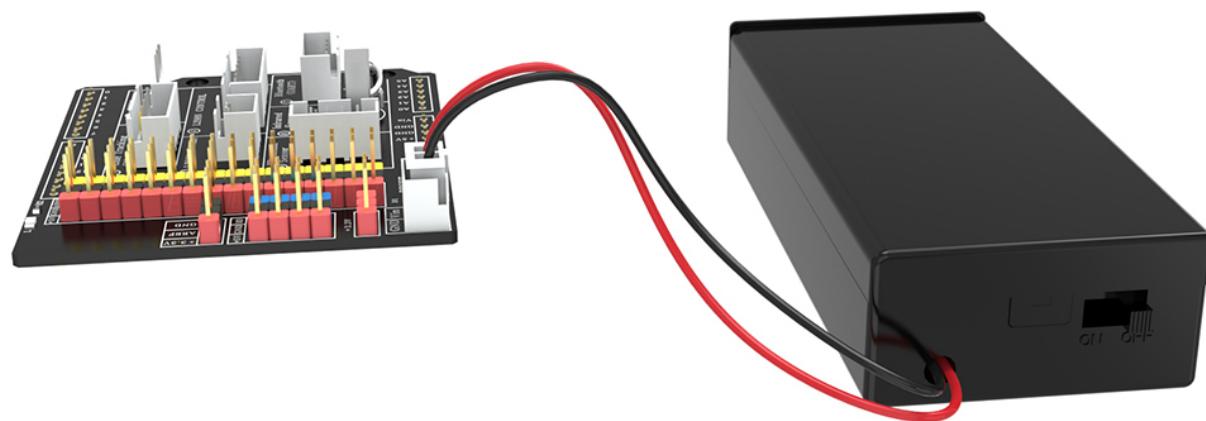
Achtung: Der Schaltplan ist nur dafür da die Schaltung in dem  
Foto zu verdeutlichen



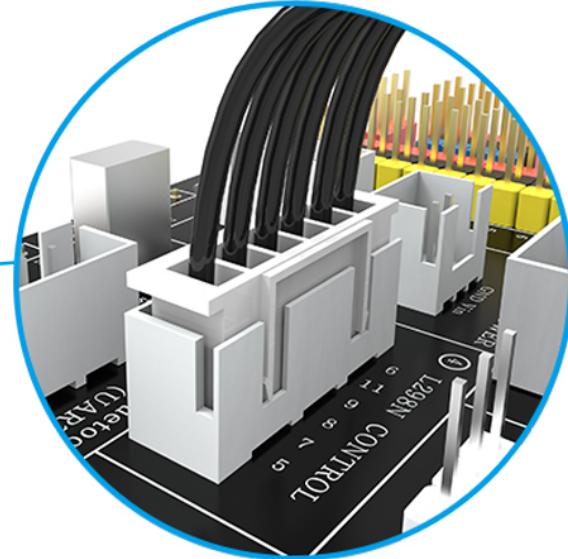
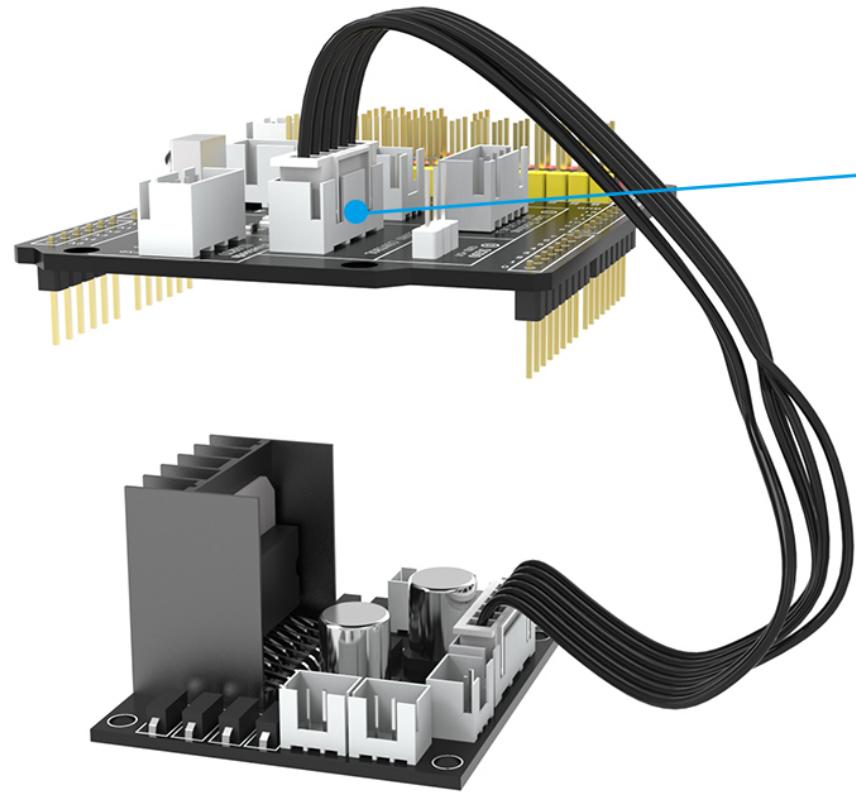
Verbinde den Micro Servo mit dem Erweiterungsboard



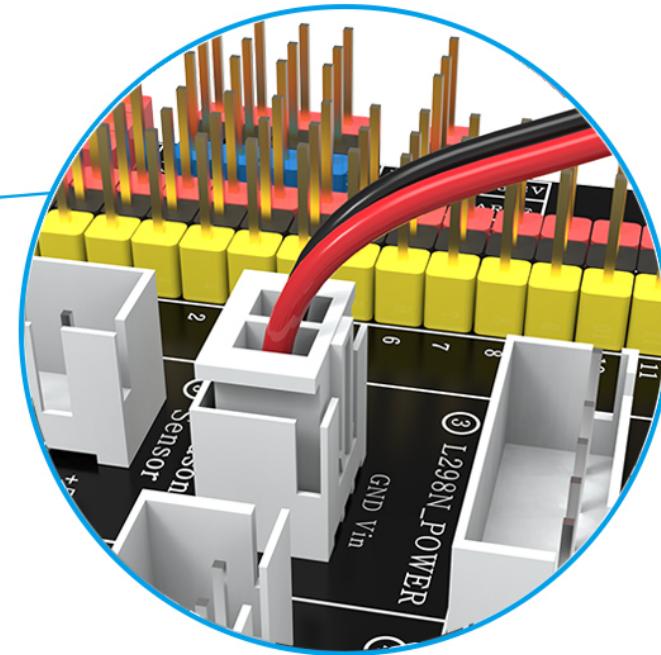
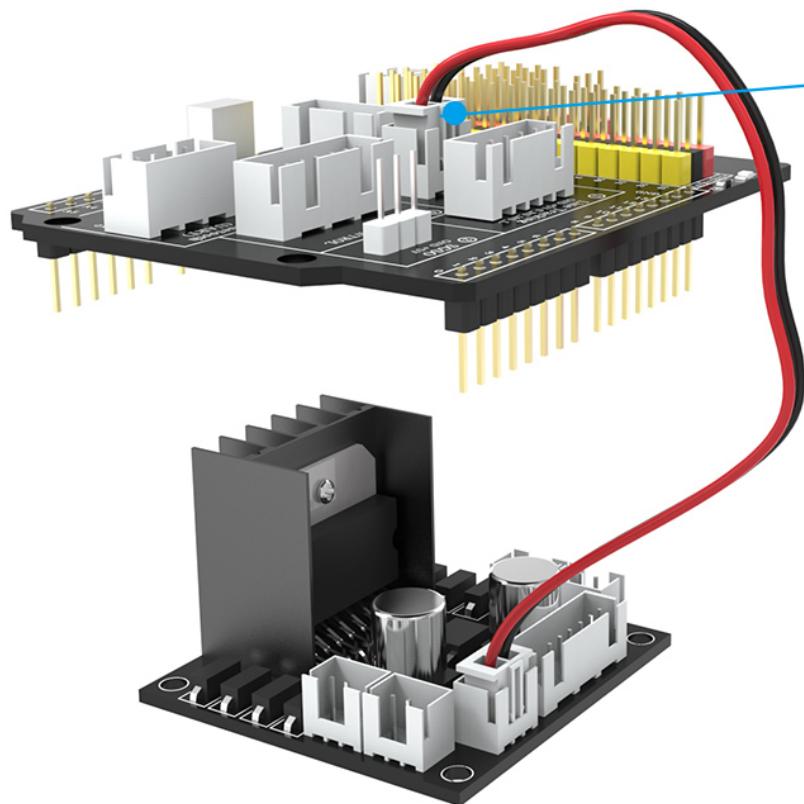
Verbinde das Ultraschallmodul mit dem Erweiterungsboard



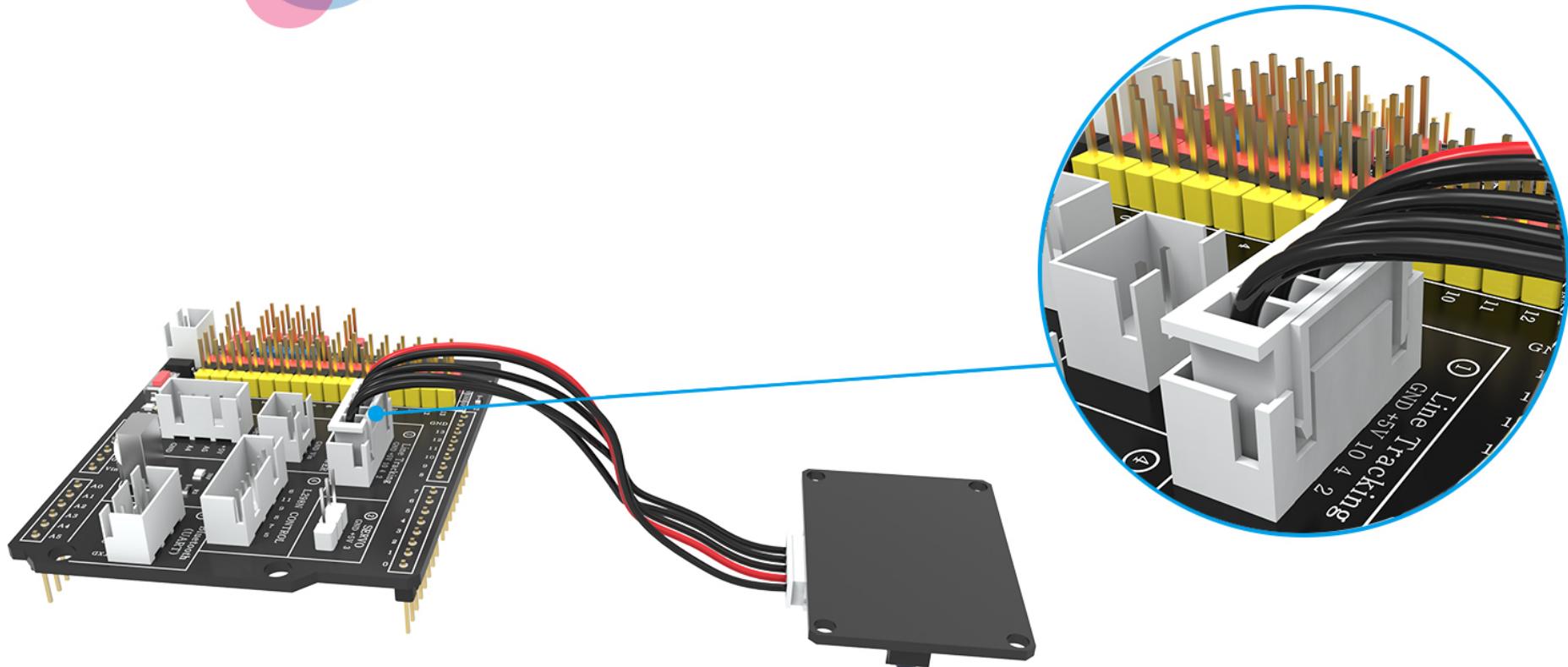
**Verbinde die Batterieversorgung mit dem Erweiterungsboard**



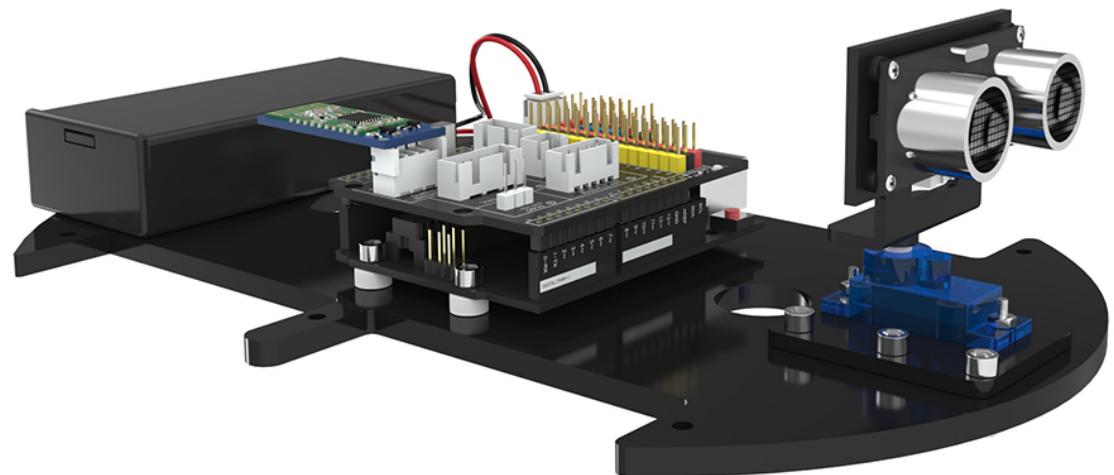
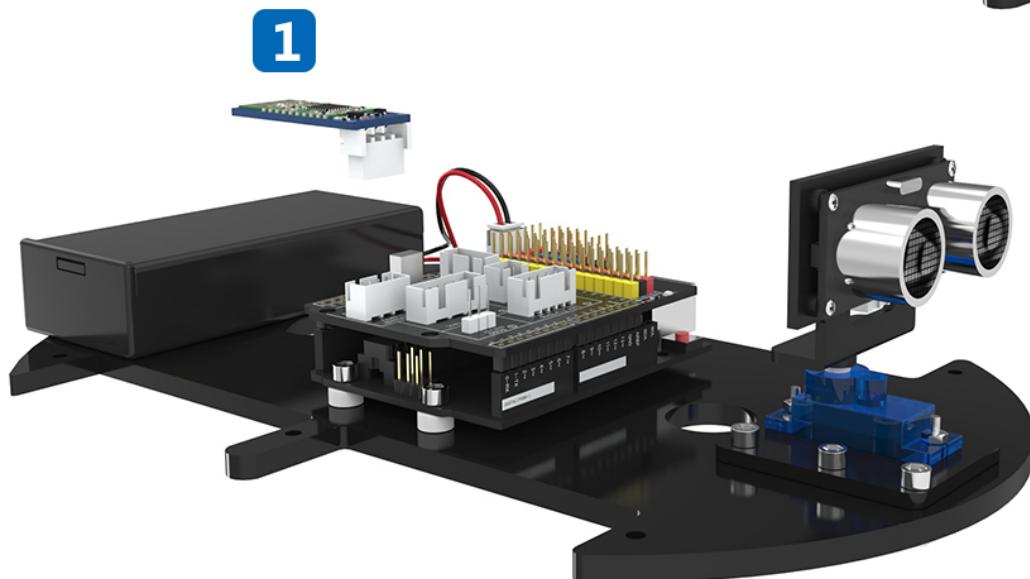
Verbinde den L298N mit dem Erweiterungsboard



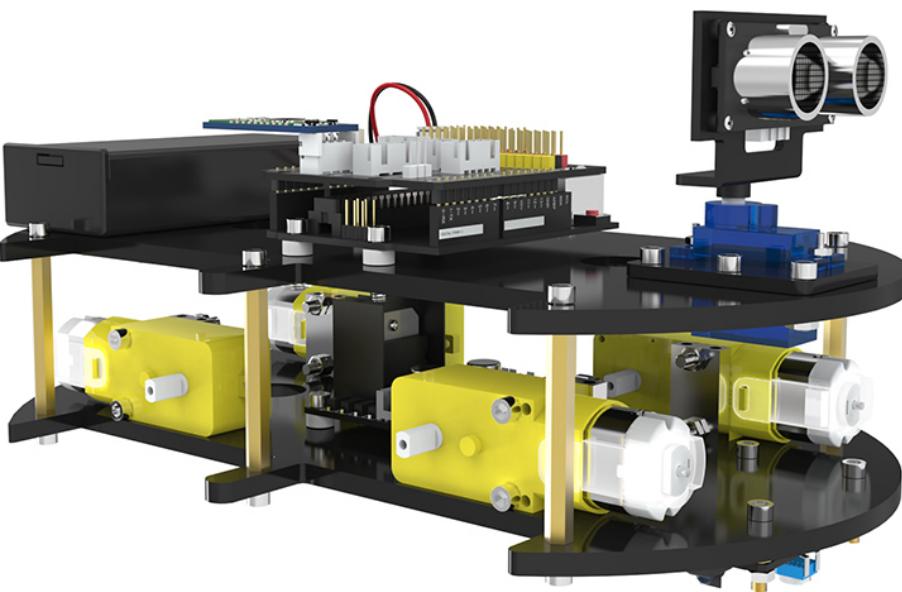
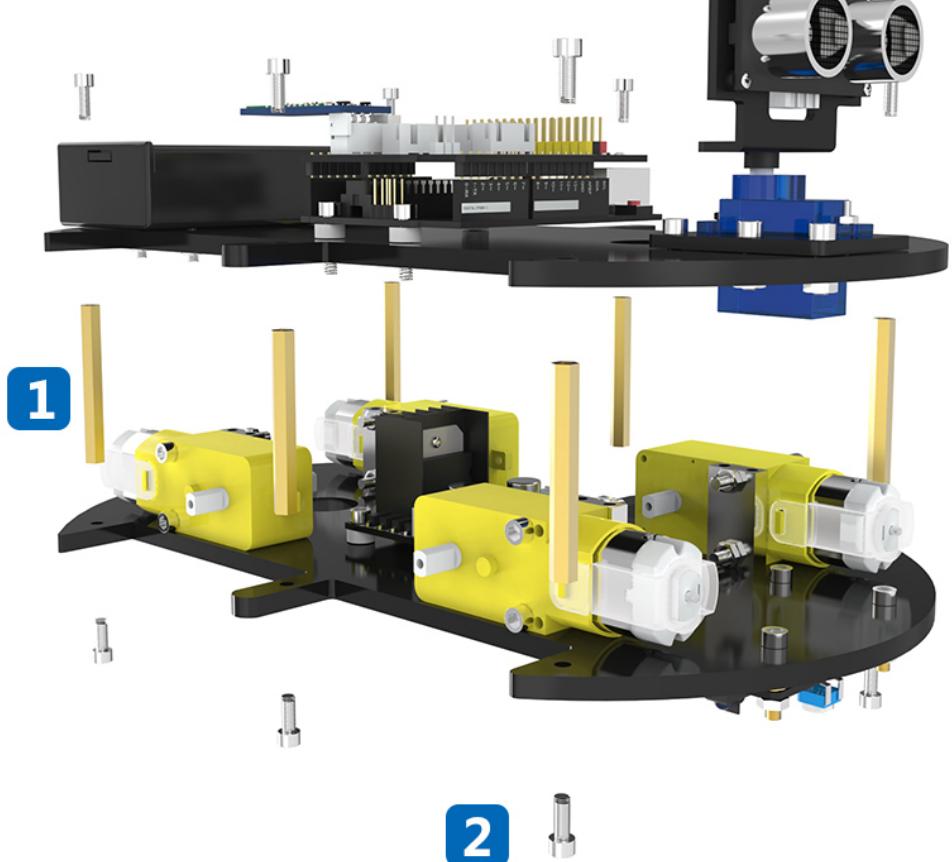
Verbinde den L298N mit dem Erweiterungsboard



Verbinde die Linienverfolgungs Module mit dem Erweiterungsboard



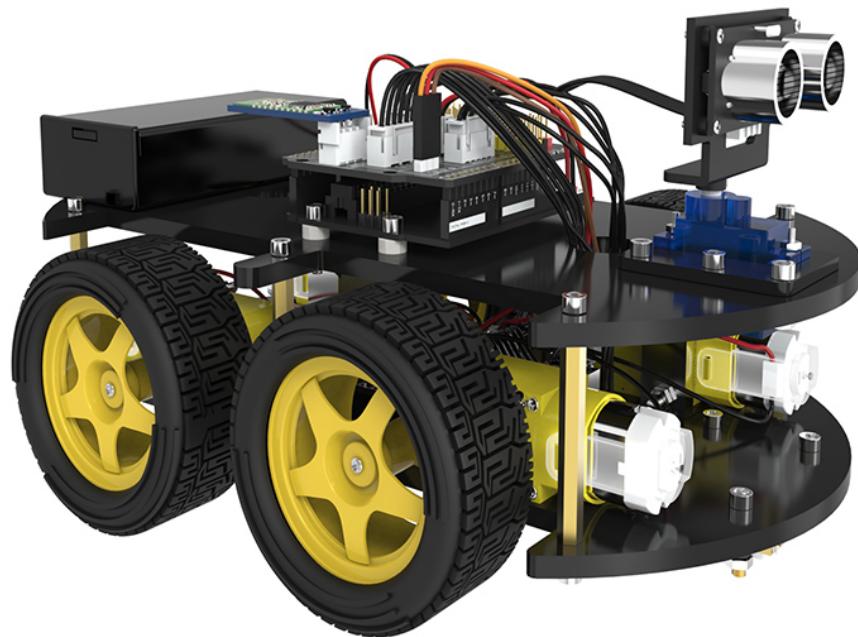
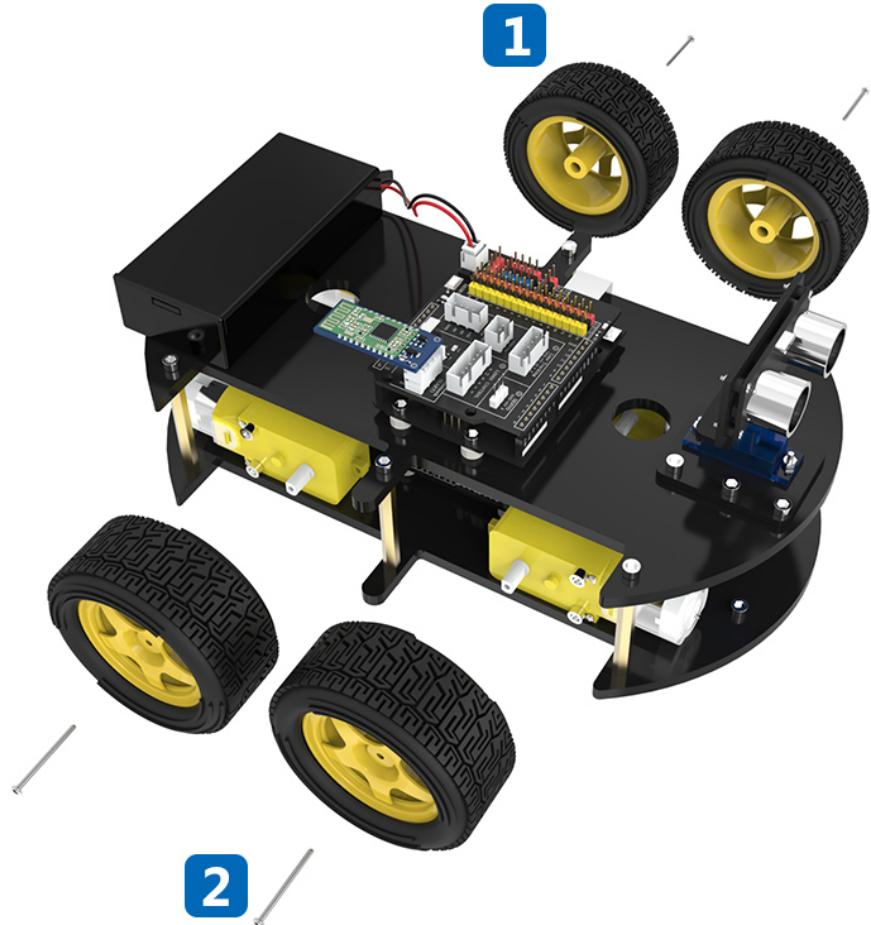
**1** 1 × Bluetooth module



**1** 6×M3\*40 double-pass copper cylinder

**2** 12×M3\*10 hexagon socket screws

Take out **1** **2** from the bag with lable "FOR ACRYLIC BASEPLATE"



**1** 4×Tires

**2** 4×M2\*25 Cross screw

Take out **2** from the bag with lable "FOR TIRES"

# Zusammenfassung

Dieses Tutorial zielt darauf ab, es einfacher zu machen, das Auto zu montieren und wenn Sie irgendwelche Probleme haben oder irgendwelche Vorschläge für das Tutorial oder das Roboterauto haben, können Sie uns bitte eine E-Mail an [service@elegoo.com](mailto:service@elegoo.com) (US- und CA-Kunden) oder [EUservice@elegoo.com](mailto:EUservice@elegoo.com) Europa Kunden schicken.

Nach dem Zusammenbau und dem Verbinden aller Komponenten müssen wir einige grundlegende Programme , die wir in der nächsten Lektion lernen, werden, für das Auto "debuggen".