

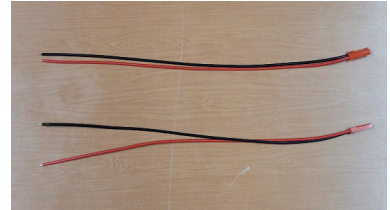


MOTOREN VORBEREITEN

Bevor Du die beiden Motoren in den FPV_Roboter einbaust, werden wir die Kabel anlöten. Ab hier wird es **heiß**: Laß Dir helfen wie man mit dem LötKolben umgeht wenn Du noch keine Erfahrung mit dem Löten hast.

Du brauchst:

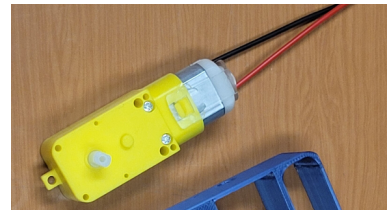
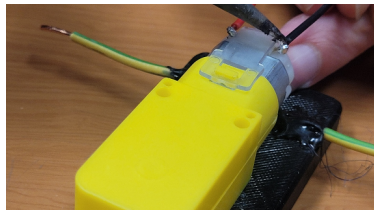
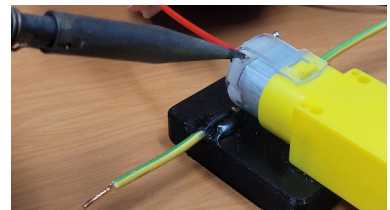
- 2 Motore + 2 Kabel
- Halterung fürs Löten
- LötKolben + Zinn
- Schraubendreher



1. Setze den ersten Motor in den Halter ein. Die Kontakte zeigen nach oben.
2. Biege die Kontakte mit dem Schraubendreher vorsichtig etwas nach oben.



3. Verzinne beide Kontakte mit etwas Lötzinn.
4. Löte die beiden Adern des Kabels an den Motor an.
5. Wiederhole die Schritte für den zweiten Motor.





MICROCONTROLLER UND KAMERA

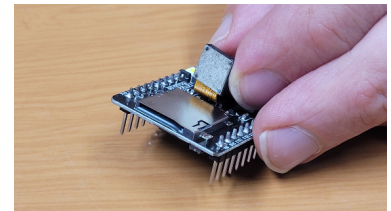
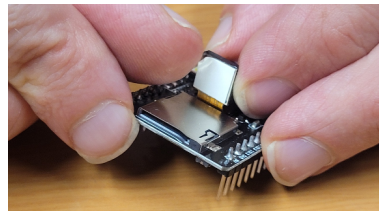
Das Gehirn Deines Roboters ist ein ESP32 Microcontroller. Neben der Steuerung ist er auch für die Kamera zuständig. Eventuell muss die Kamera getauscht werden gegen eine Version mit breiterem Blickwinkel. Lass Dir unbedingt dabei helfen, hier bricht leicht etwas ab.

Du brauchst:

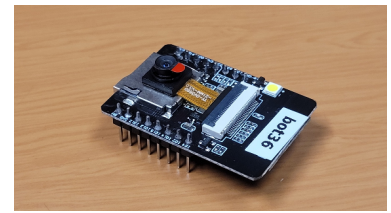
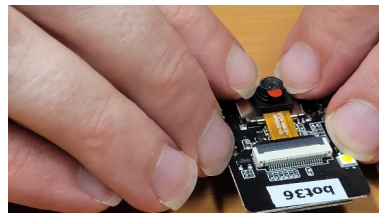
- ESP32 Microcontroller
- evtl. neue Kamera



1. Auf der Unterseite der Kamera ist ein Klebeband.
2. Zieh vorsichtig die Schutzfolie ab.



3. Klebe die Kamera auf den Microcontroller.



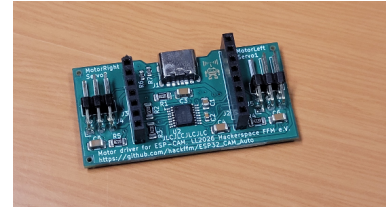
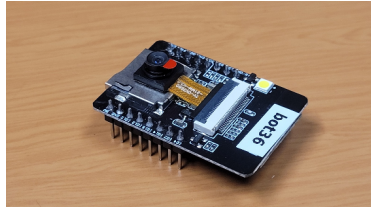


HAUPTPLATINE

Über die Hauptplatine wird Dein ESP32 Microcontroller mit den Motoren und dem Servo verbunden.

Du brauchst:

- ESP32 Microcontroller
- Hauptplatine



1. Stecke den Microcontroller wie im Bild in die Hauptplatine
2. Achte darauf, dass links ein oder mehrere Pinne herausstehen können (leider waren Änderungen im letzten Moment nötig), rechts müssen aber alle Pinne genau eingesteckt sein.

