



KABEL VORBEREITEN

Du benötigst auf den folgenden Seiten einige Kabel, die Du auf die richtige Länge zuschneidest. Es gibt dazu auch eine Vorlage, damit geht es sehr einfach.

Du brauchst:

- Kabel schwarz, rot, orange, blau, grün
- Zollstock
- Zange / Seitenschneider



1. Nutze den Zollstock oder unsere Vorlage für die richtige Länge der Kabel
2. Schneide die Kabel gemäß der Tabelle zu



Kabellängen und Farben

Anzahl	Kabelfarbe	Länge	Wofür?
2	Rot	22 cm	USB Stromversorgung
2	Schwarz	22 cm	USB Stromversorgung
2	Rot	14 cm	Motore
2	Schwarz	14 cm	Motore
2	Blau	11 cm	Steuersignale
2	Grün	11 cm	Steuersignale
1	Orange	11 cm	Servo
1	Rot	6 cm	Servo
1	Schwarz	6 cm	Servo



USB STROMVERSORGUNG

Ab hier wird es heiß: Laß Dir helfen wie man mit dem LötKolben umgeht.

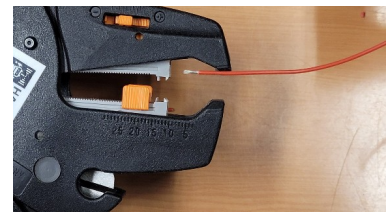
Du brauchst:

- USB Stecker
- Rote und schwarze Kabel für die USB Stromversorgung
- Abisolierzange & LötKolben

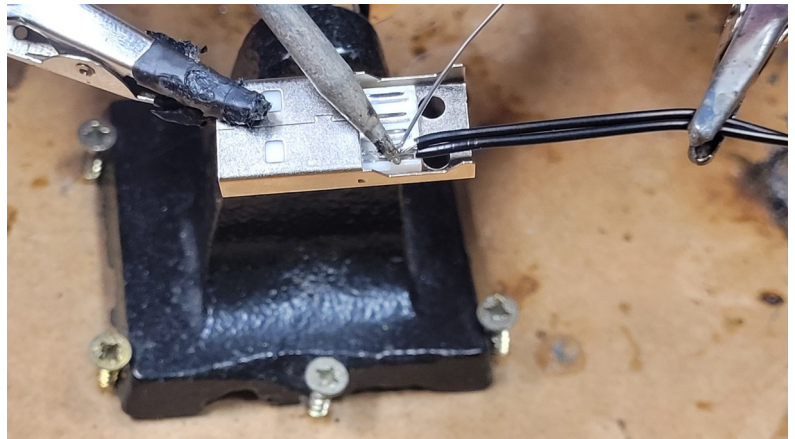


Bild fehlt - Abisolierzange

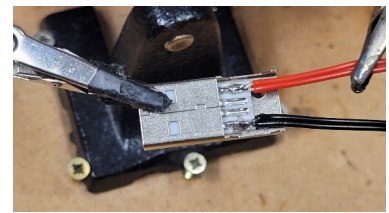
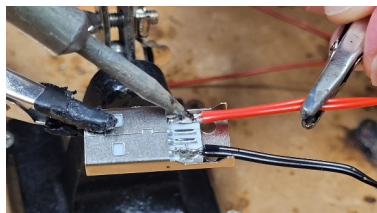
1. Nutze die Zange und schneide die Isolation von den Kabel ca. 5mm lang ab



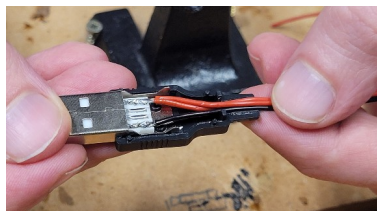
2. Verdrille die Enden der **schwarzen** Kabel und verzinne sie das Kabelende
3. Verzinne den oberen und unteren Pin am Stecker
4. Löte die schwarzen Kabel an den **unteren** Pin
5. Achte darauf, dass Du nur den Kontakt, aber nicht an das Blechgehäuse anlötest



6. Wiederhole das mit den **roten** Kabel
7. Löte sie an den **oberen** Pin des USB Steckers



8. Setze den USB Stecker zusammen



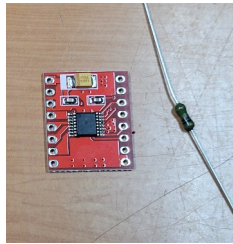


MOTORTREIBER I

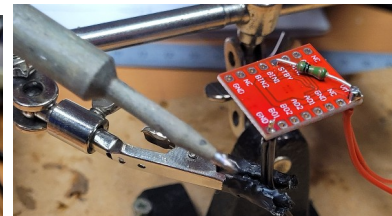
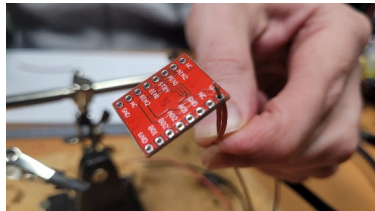
Es gibt **zwei verschiedene Motortreiber**. Schau also auf den nächsten Seiten nach, wenn Deine Platine anders aussieht. Laß Dir helfen wie man mit dem Lötkolben umgeht.

Du brauchst:

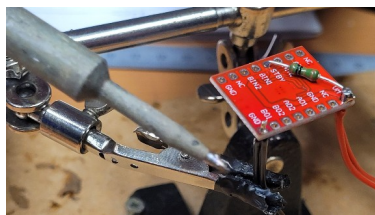
- Motortreiber-Platine I
- Widerstand 1 k Ω
- USB Stecker mit Kabeln
- Rot, schwarzes Kabel 6 cm



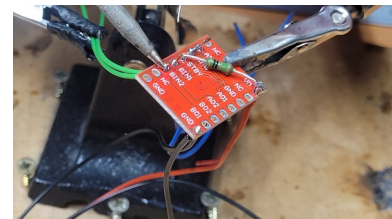
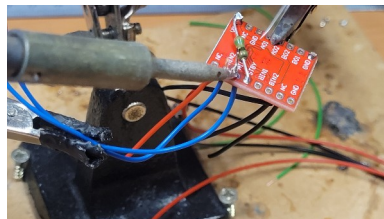
1. Löte die **2 roten Kabel** vom USB Stecker, 22 cm und ein 6 cm an Pin VM
2. Löte den 1 k Ω Widerstand zwischen die Pins VM und STBY



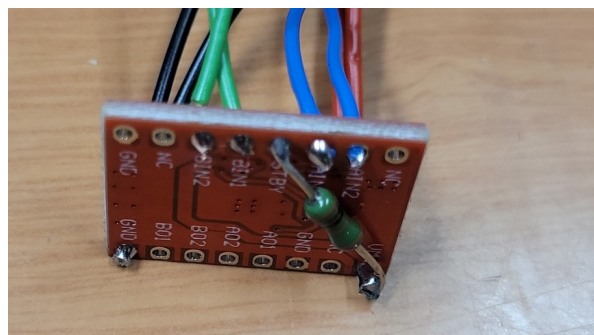
3. Löte 2 schwarze Kabel an 22 cm und ein 6 cm an Pin GND



4. Löte die blauen Kabel jeweils an die Pins AN1 und AN2
5. Löte die grünen Kabel an die Pins BN1 und BN2



6. Die Motortreiber-Platine sollte so aussehen



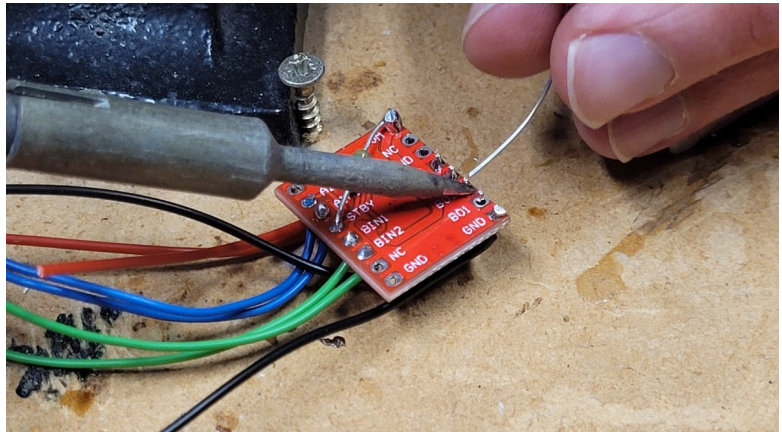
FPV-ROBOTER – AUFBAU



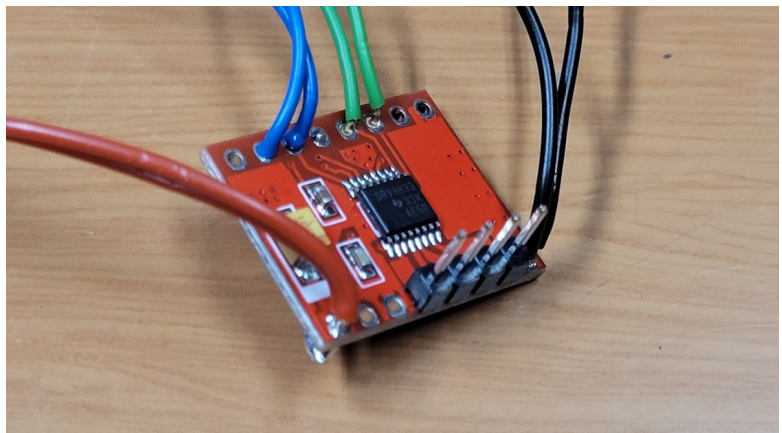
7. Du brauchst:
- 4-polige Stiftleiste
 - LötKolben



8. Löte die erste Stiftleiste an AO1, AO2, BO1, BO2



9. Die Motortreiber-Platine sollte so aussehen





MOTORTREIBER 2 --- TODO

E

Du brauchst:

- Motortreiber
- 4-polige Stiftleiste

-
1. Teile die Stiftleiste in zwei 2-polige kleiner Leisten
-
2. Löte 2 schwarze Kabel, 22 cm und ein 6 cm an Pin - (Minus)
-
3. Löte 2 rote Kabel, 22 cm und ein 6 cm an Pin + (plus)
-
4. Löte die blauen Kabel jeweils an die Pins INT1 und INT2
-
5. Löte die grünen Kabel jeweils an die Pins INT3 und INT4
-
-

FPV-ROBOTER – AUFBAU



STECKER CRIMPEN

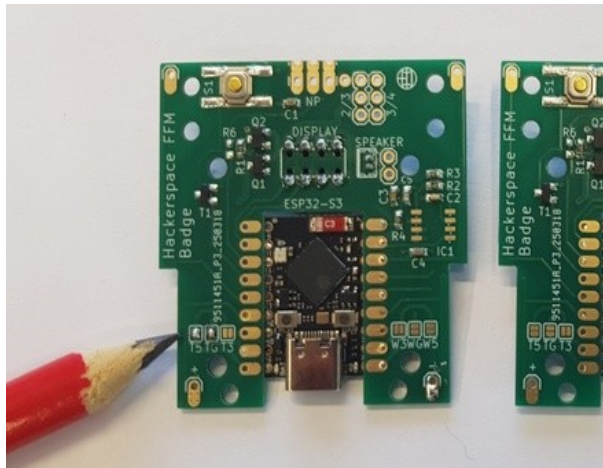
E

Du brauchst:

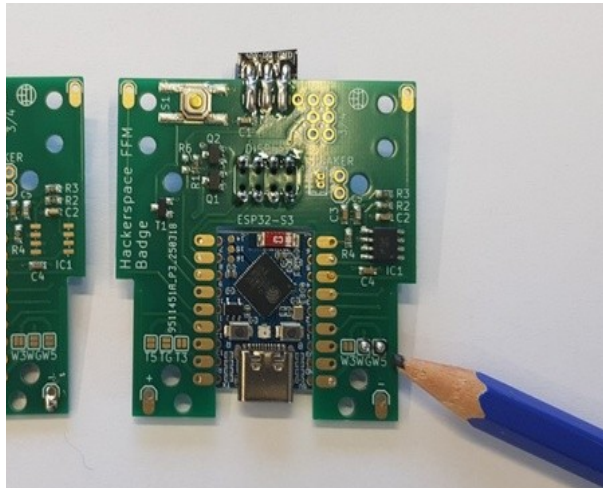
- Crimpzange
- Pins
- Steckerleiste 7-polig



1. Für die **schwarze Platine** schließt Du mit Lötzinn die Kontakte **TG** und **T5**



2. Für die **blaue Platine** schließt Du mit Lötzinn die Kontakte **WG** und **W5**



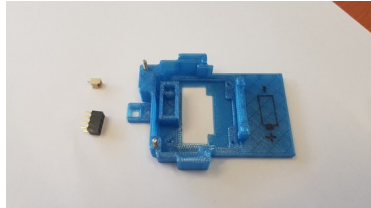


STECKER CRIMPEN

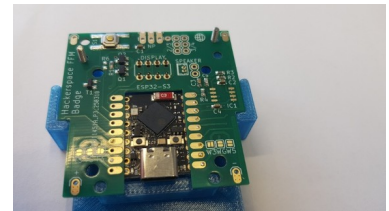
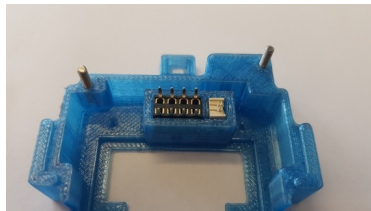
Einige Bauteile kommen später dazu und werden auf die Kontakte, die wir hier einlöten, aufgesteckt. Für das Display löten wir einen schwarzen achtpoligen Kontakt ein, für den Lautsprecher einen beigen zweipoligen Kontakt.

Du brauchst:

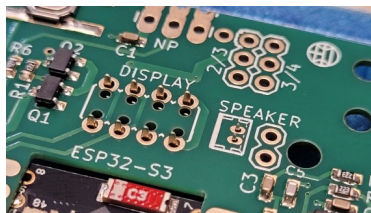
- Crimpzange
- Pins



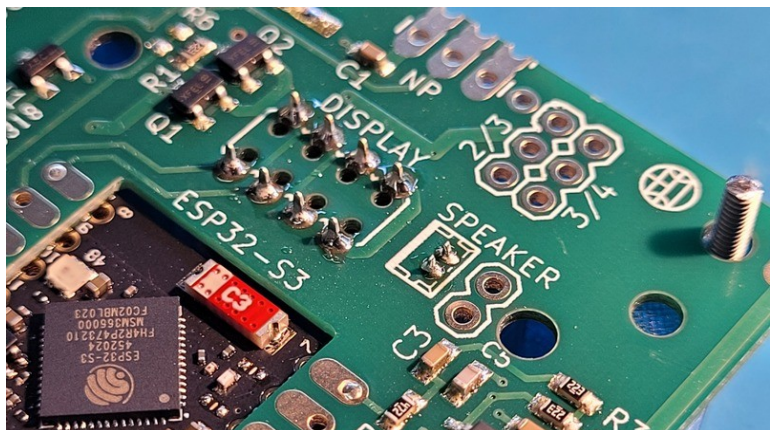
1. Bereite die Zange vor
2. Stecke



3. 7-polige Buchse wie Farben



4. 3-polige Buchse wie Farben
5. Rot in der Mitte
6. Orange und schwarz





SERVO

Du brauchst:

- 4-polige Stiftleiste
- Servo

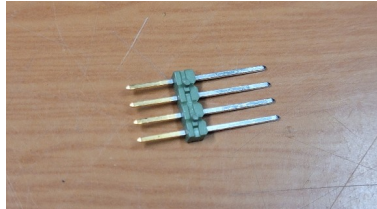
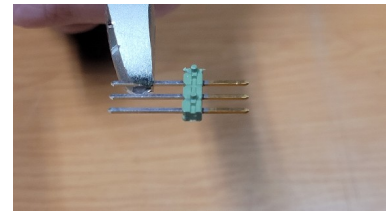
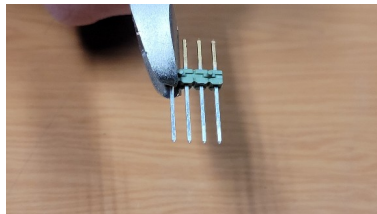
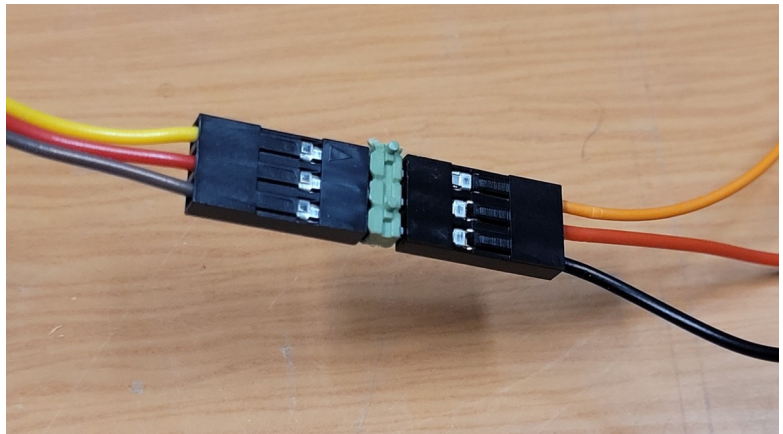


Bild Servo

1. Knipse einen Pin von der Stiftleiste ab
2. Kürze die längeren silbernen Kontakte auf ca. die Hälfte



3. Stecke die Leiste zwischen die beiden 3-pligen Buchsen
4. Achte auf die Kabelfarben



5.

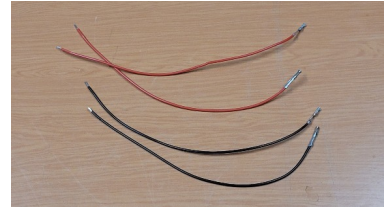
6.



MOTORE

Du brauchst:

- 2 Motore
- 2 rote und 2 schwarze Kabel
14 cm
- 2 2-polige Buchsen



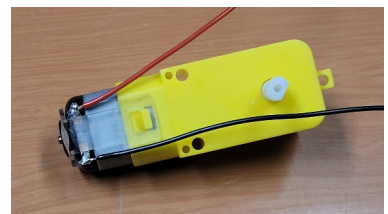
1. Crimpe auf einer Seite jedes Kabels eine 2-polige Buchse an



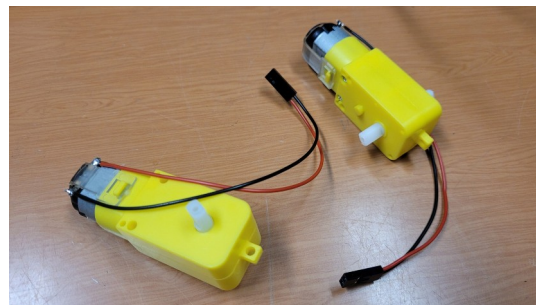
2. Biege die Kontakte am Motor leicht nach oben



3. Löte je ein rotes und ein schwarzes Kabel an jeden Motor an



4. Fertig



FPV-ROBOTER – AUFBAU

