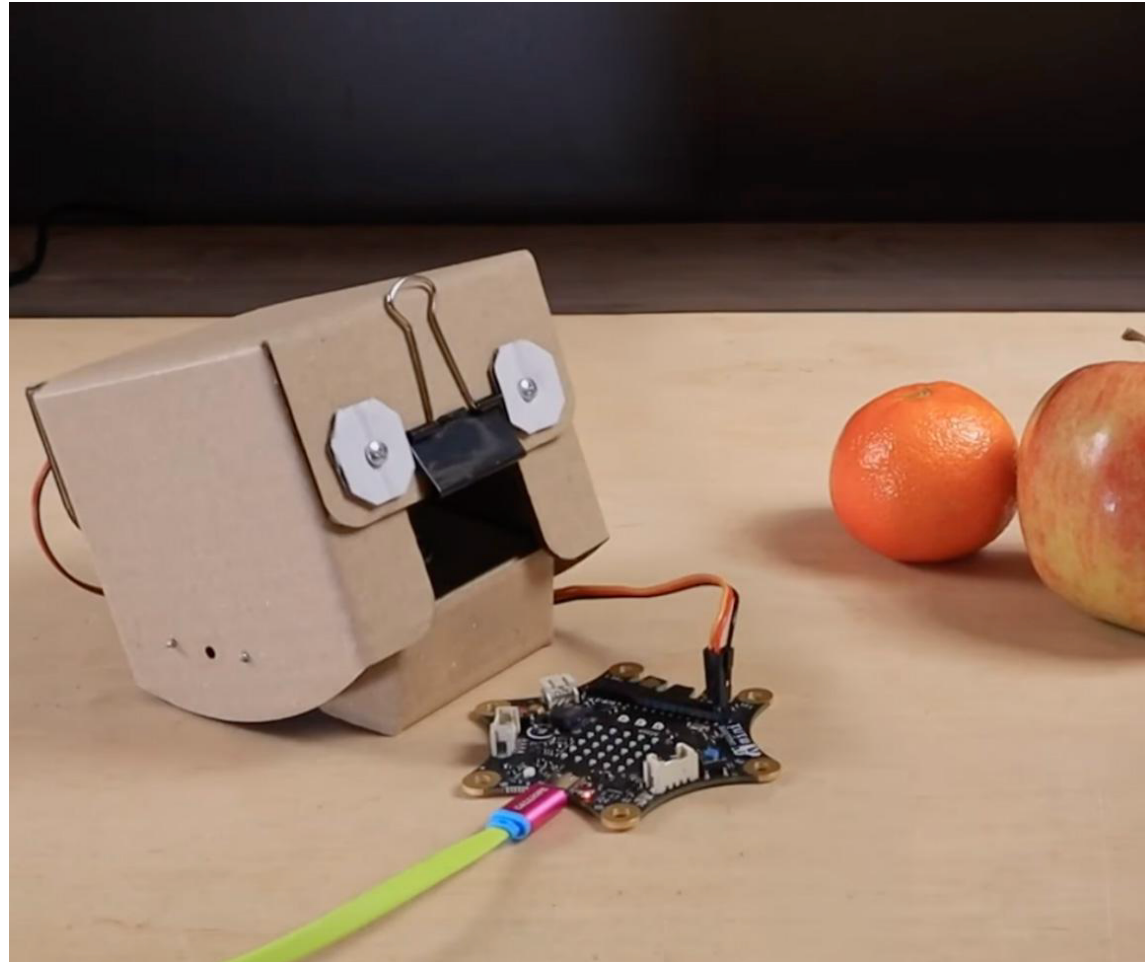


CALLIOPE



LOFI ROBOT



calliope.cc/makerspace

In diesem Projekt wird der Editor
MakeCode verwendet.



makecode.calliope.cc

WAS WIRD BENÖTIGT?

Hardware

- Calliope mini 3
- [Calliope mini Servoboard Box](#)

Alternativ:

- 1 x Servomotor 180° (FeeTech FT90B)
- [Batteriefach](#) *
- Jumper Kabel (male-male)

Was noch

- Lineal
- Schere
- Schraubendreher
- Schrauben und Unterlegscheiben
- Musterbeutelklammern
- Papierklammern

Hungrig oder müde?

Der kleine Roboter flippt richtig aus, wenn er geweckt wird oder ihm sein Lieblingssessen angeboten wird - Metall!

Programmiert wird mit **Motoren**, **Sensoren** und viel **Spaß** 🥰

Ob das Essen lecker ist, findet der Roboter selbst heraus. Richtig lecker sind leitende Teilchen.

Verwendet werden der **Lichtsens**or und das **Magnetometer**.

Der Roboter reagiert auf
Licht.



MAKECODE



Roboter ...
guckt nach oben

Ist es dunkel...

Roboter ...
guckt nach unten

Roboter ...
guckt nach oben

Welche Werte werden
gemessen?



MAKECODE



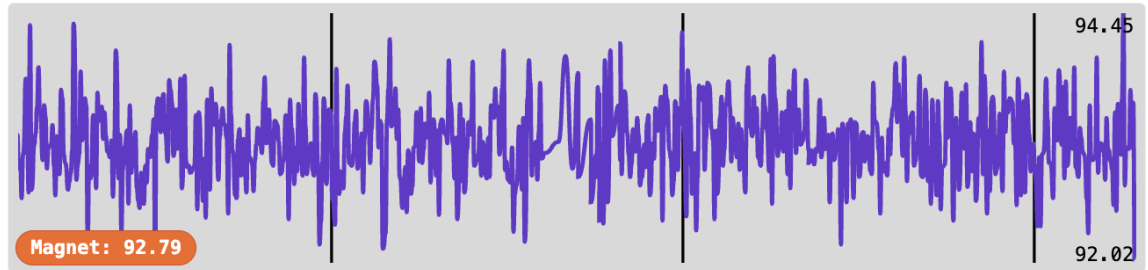
dauerhaft

seriell Wertepaar ausgeben "Magnet" und Magnetkraft (μT) Stärke ▼

||| Daten anzeigen Calliope mini

← Zurück

Calliope mini



Lofi Cardboard Robots: Hungeriger Roboter

Der Roboter reagiert
zusätzlich auf die
Magnetkraft.



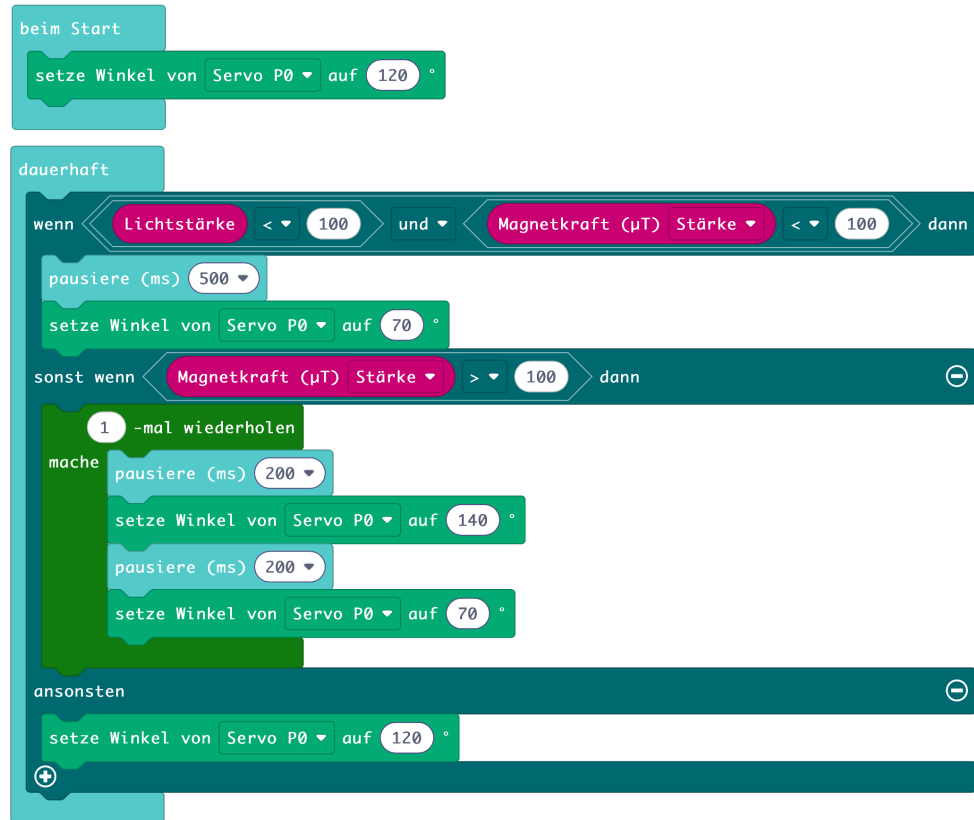
MAKECODE



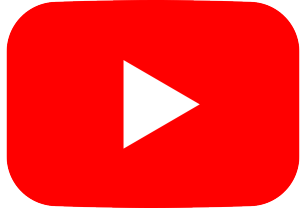
Fertig 🎉



MAKECODE



Ein Video (englisch) zur Bauanleitung findest du hier:



Stelle ggf. den Untertitel auf deutsch ein.

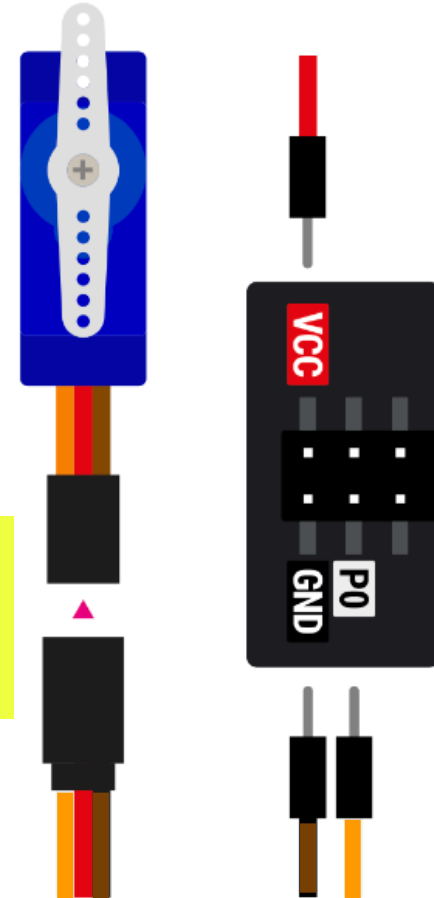
Servomotor verbinden:

Dunkles Kabel:

Rotes Kabel:

Orangenes Kabel:

Auch bei der Steckverbindung zum
Adapterkabel sind die Farben der
Kabel zu beachten!

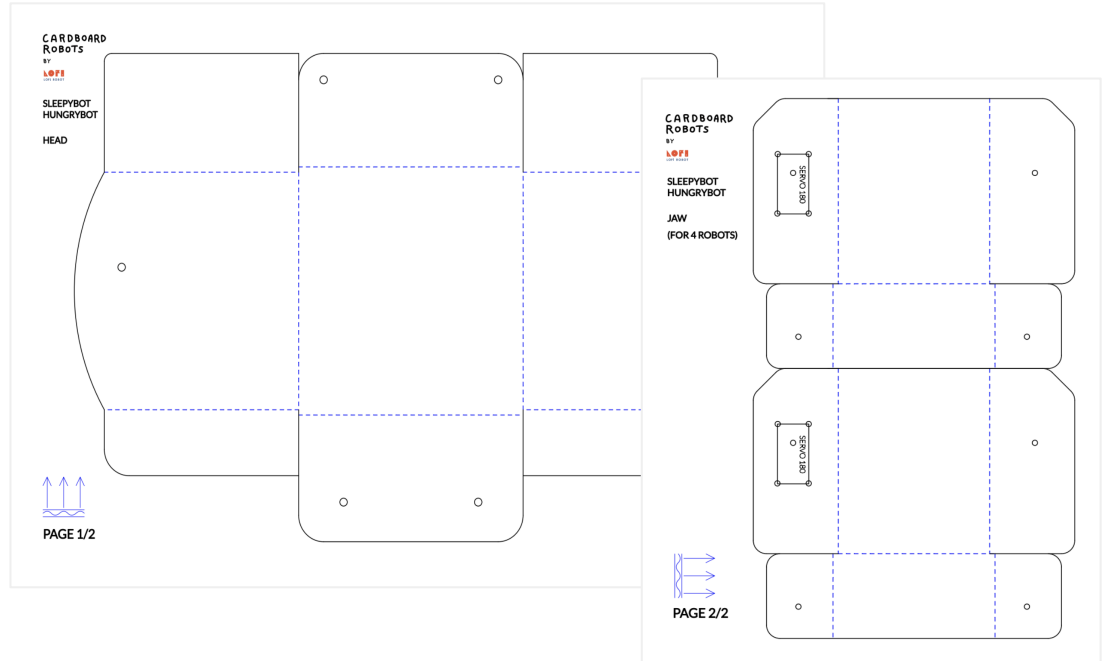


SCHWARZE LINIEN – Diese Linien ausschneiden

BLAU GESTRICHENE LINIEN – Faltlinien, die mit der Schere nachgezogen werden



VORLAGEN



Lofi Cardboard Robots: Hungeriger Roboter 12

CARDBOARD ROBOTS

BY



cardboard.lofirobot.com



CALLIOPE

Bei Rückfragen stehen wir gerne zur Verfügung.

Du kannst dich unter +49 (0)30 4849 2030 an uns wenden

oder per E-Mail: info@calliope.cc