

# FAN-CLUB

**Nr. 12**  
ZUM SAMMELN

**CLUBMODELL:**

**Fan Club Modell „Mobile Walker“**

Der Mobile Walker ist gebaut aus den Baukästen l'm Walking und Mobile Robots sowie einigen wenigen Zusatzteilen (siehe Stückliste). Er wird über zwei Motoren angetrieben, Motor 1 treibt die drei rechten, Motor 2 die drei linken Beine an. Wie bei den Modellen des Baukastens l'm Walking muß die Stellung der Kurbeln, die die Beine antreiben, genau stimmen, damit der Walker richtig läuft.

Die Synchronisation der linken und der rechten Seite erfolgt programmgesteuert über die Taster E1 und E2. Beim Vorwärtslaufen führen beide Motoren jeweils einen Schritt aus. Wird der Taster gedrückt, stoppt der Motor und wartet, bis der andere Motor ebenfalls anhält (siehe auch LLWin-Handbuch, Rücklesen der Motorzustände). Dann erst kommt der nächste Schritt.

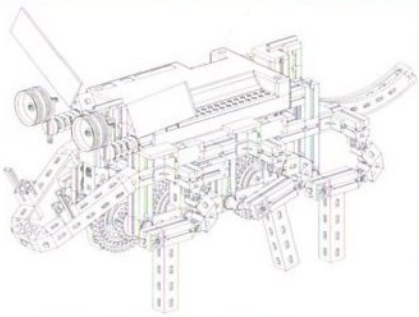
Soll sich das Modell drehen, laufen die Motoren in verschiedenen Richtungen. Auf glattem Boden funktioniert das Drehen am Besten. Auf Teppichboden müssen die Motoren ganz schön hart arbeiten, damit das Modell nicht hängenbleibt.

Mit dem abgedruckten Beispielprogramm für LLWin 2.1 läuft der Walker zuerst 5 Schritte geradeaus, dann 2 Schritte nach rechts, dann wieder geradeaus. Auf die gleiche Weise könnt Ihr ihn natürlich auch so programmieren, daß er rückwärts und nach links läuft. Mit zusätzlichen Sensoren kann er, ähnlich den Mobile Robots Modellen, z.B. Hindernisse erkennen. Laßt Euch was einfallen. Gute Ideen veröffentlichen wir in der nächsten News. Viel Spaß!



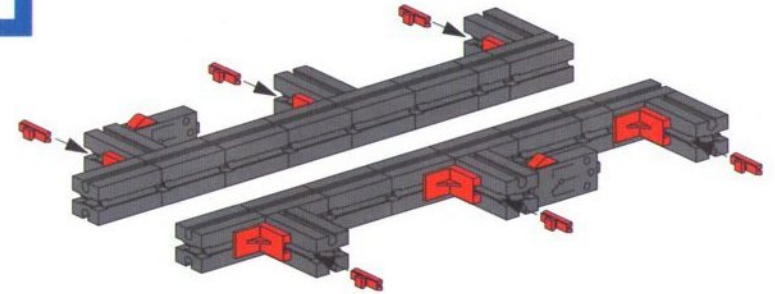
**fischertechnik**



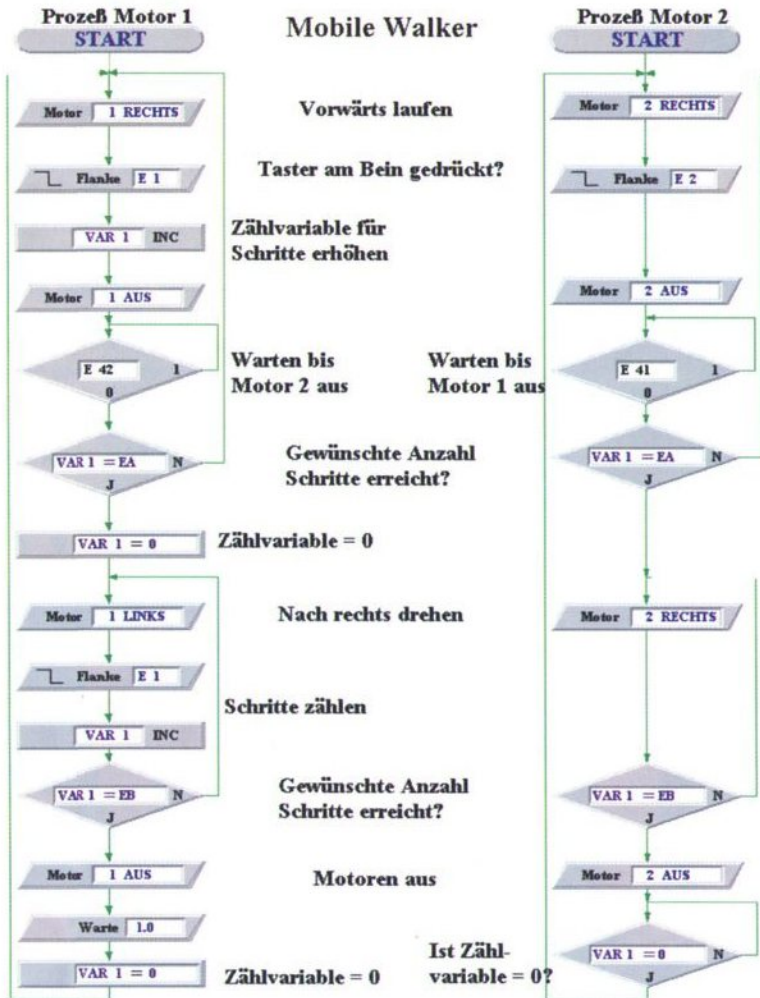


# Mobile Walker

1



## Beispielprogramm für LLWin 2.1:



Mobile Walker

Vorwärts laufen

Taster am Bein gedrückt?

Zählvariable für Schritte erhöhen

Warten bis Motor 2 aus

Gewünschte Anzahl Schritte erreicht?

Zählvariable = 0

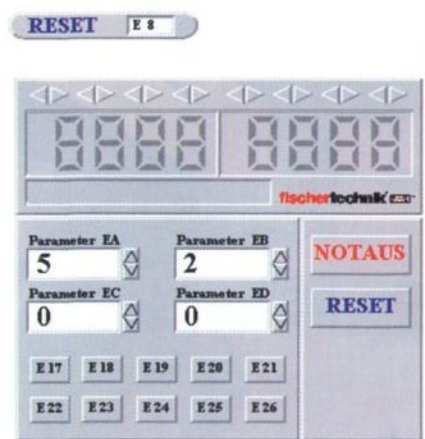
Nach rechts drehen

Schritte zählen

Gewünschte Anzahl Schritte erreicht?

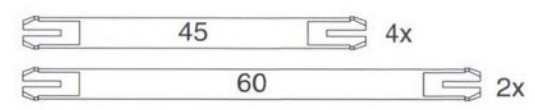
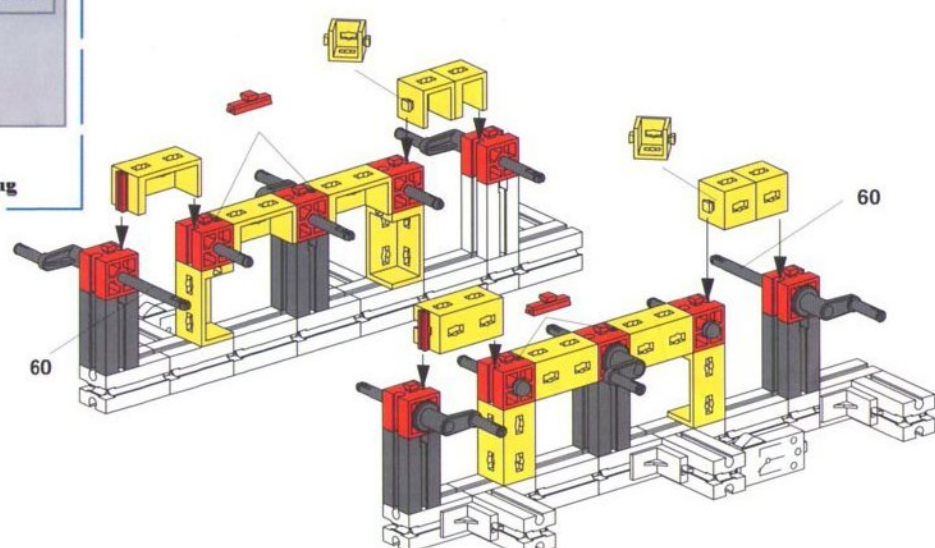
Motoren aus

Zählvariable = 0



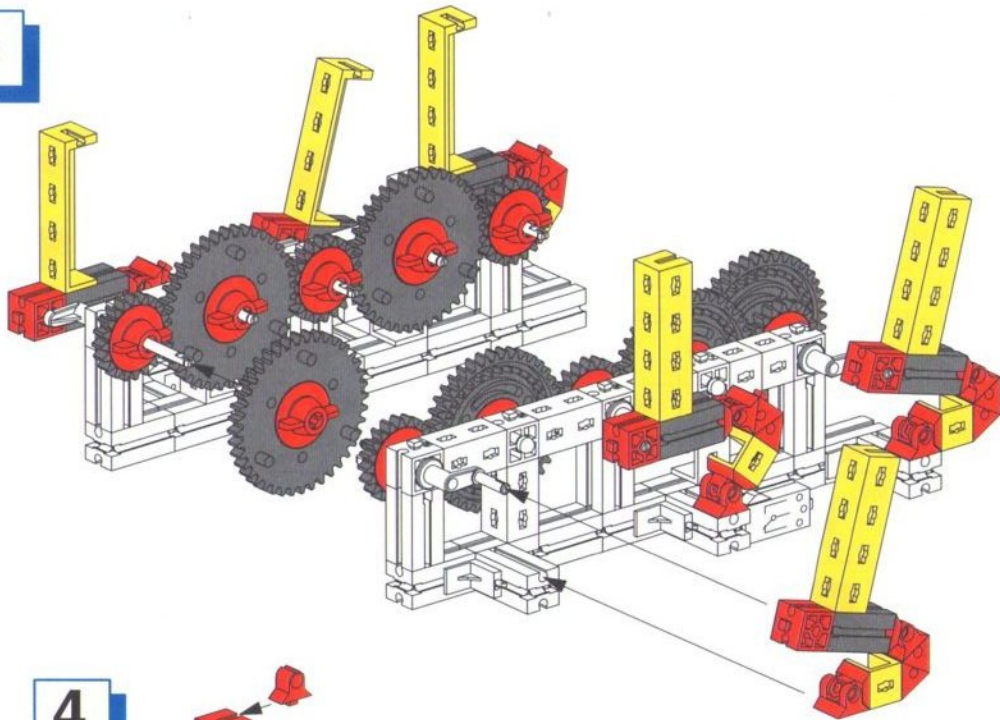
EA = Anzahl Schritte vorwärts  
EB = Anzahl Schritte Rechtsdrehung

2

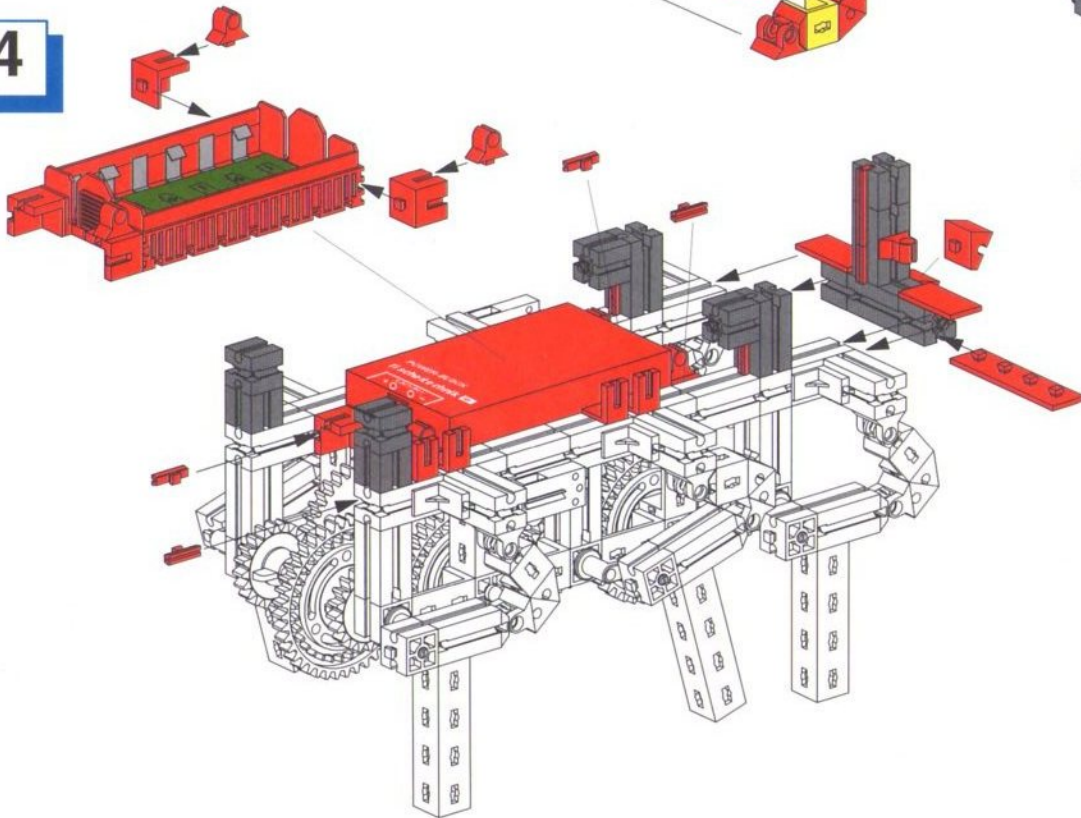


**Kurbelstellungen beim Einbau beachten und Zahnräder festdrehen**

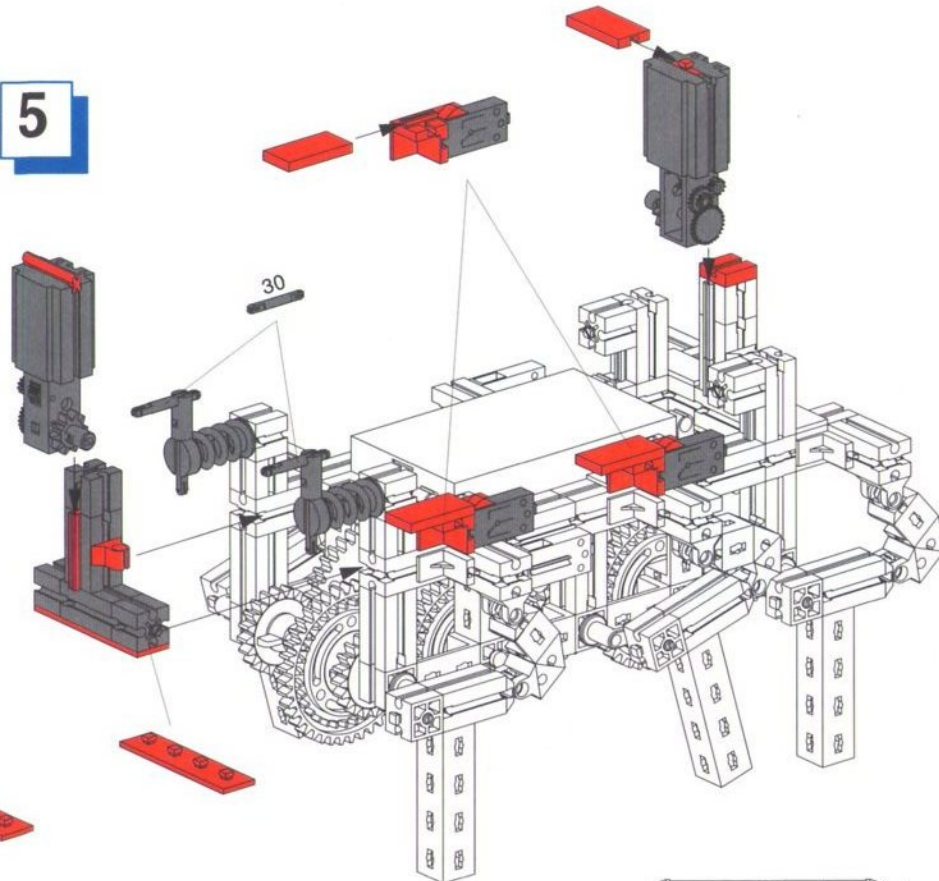
3



4

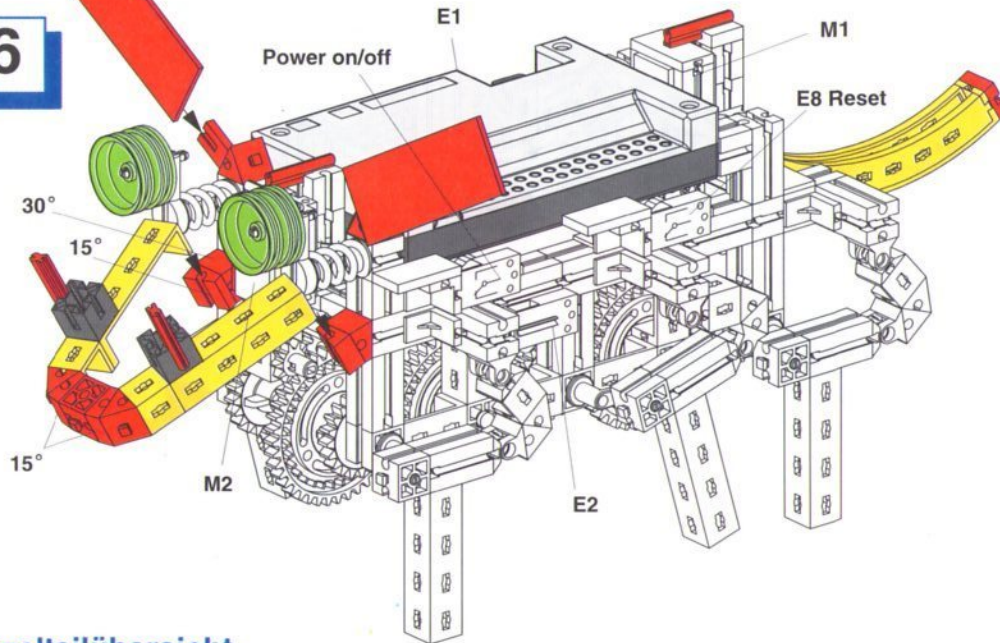


5

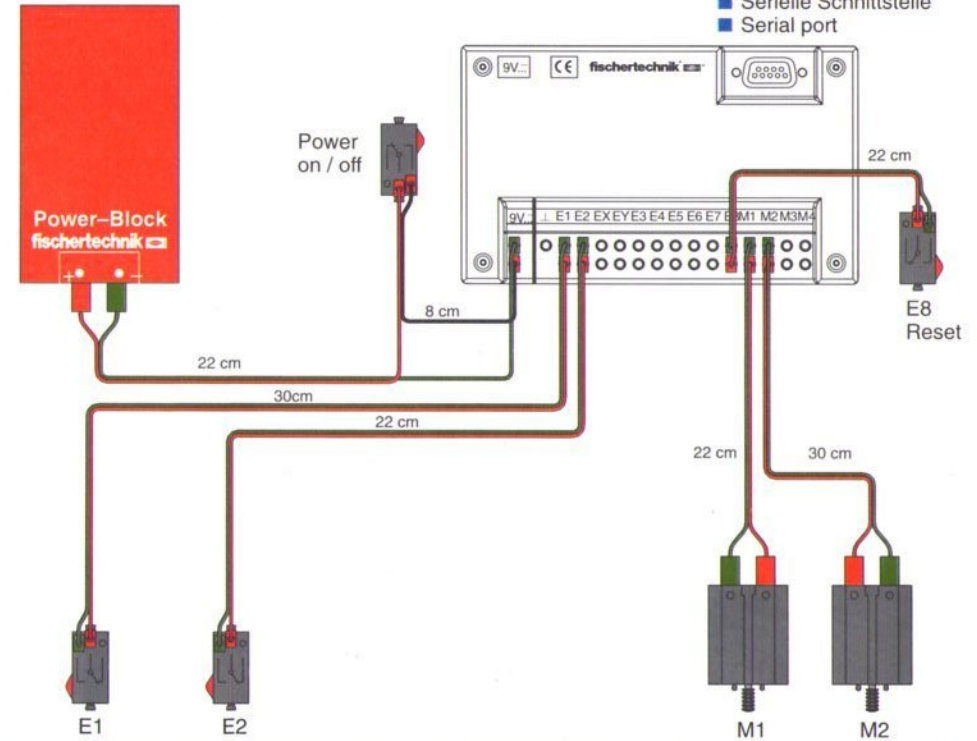


30 4x

6



### Schaltplan



### Einzelteilübersicht

60° 31010	16x	31078	2x	31760	2x	32850	2x	35054	1x	35969	5x	36700	2x	38423	2x
30° 31011	3x	31082	2x	31891	2x	32870	4x	35055	2x	35986	1x	36983	1x	38464	2x
31021	6x	31336	8x	15° 31981	4x	32879	38x	35063	4x	36165	1x	37237	4x		
31022	2x	31337	10x	31982	19x	32881	8x	35064	4x	36227	2x	37783	4x	<u>Zusätzliche Teile</u>	
31058	10x	31360	1x	32064	17x	32882	6x	35065	2x	36297	8x	38240	6x	31022	4x
15° 31060	3x	31426	12x	32293	2x	35031	10x	35088	6x	36298	4x	38241	2x	31058	2x
30° 31061	7x	31436	12x	32330	3x	35053	8x	35945	2x	36299	10x	38251	12x	35031	2x