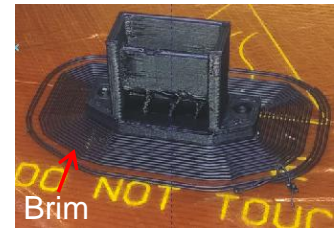


My-SmartRobotCar-Exkurs: Bluetooth - Modul- Halter

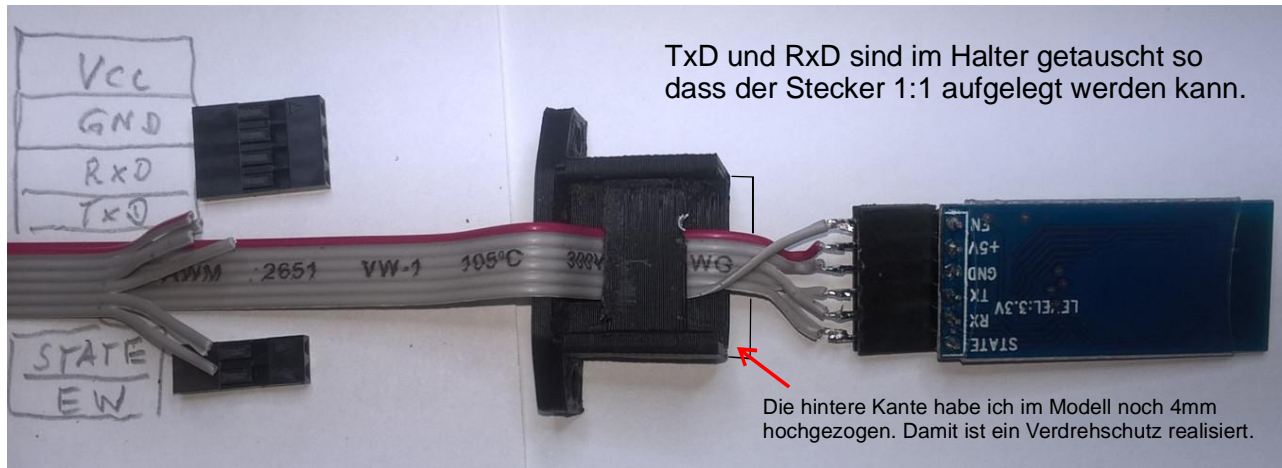
In Version 4 des „2WD-SmartRobotCar-Projekt“ soll eine Fernsteuerfunktion per Bluetooth realisiert werden. Vorgesehen ist ein HC-06 Modul.

Damit das Modul in der Experimentierphase nicht so rumfliegt habe ich mir mal ein Modell in TurboCad erstellt und 3D- gedruckt.

Eingesetzt und verdrahtet wird eine 6polige Buchsenleiste.
(z.B. Reichelt: 1/3 von Artikel-Nr.: BL 1X20G8 2,54).



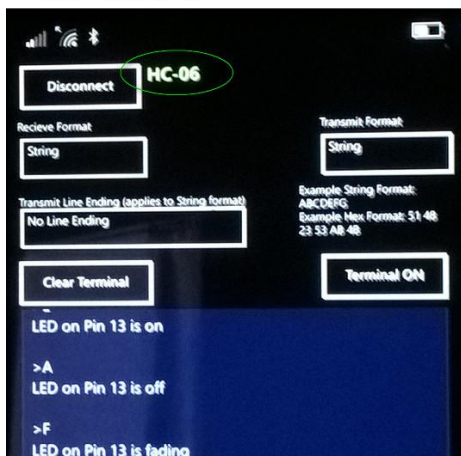
Damit der Anschluss am Arduino Sensor Shield v5.0 „normgerecht ist“, habe ich einen 4pol. und einen 2pol. Anschlussstecker verwendet. Der 2pol. bleibt in diesem Fall unbenutzt.



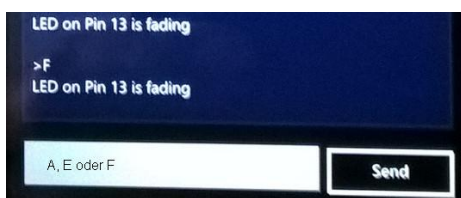
Die hintere Kante habe ich im Modell noch 4mm hochgezogen. Damit ist ein Verdrehschutz realisiert.

Die Signale STATE und ENable werden nur bei einem HC-05 genutzt um diesen zu programmieren(?).
Später möchte ich einen Bluetooth Sender bauen um das Fz zu steuern.
Joystick + Arduino + BT-05 als Master.

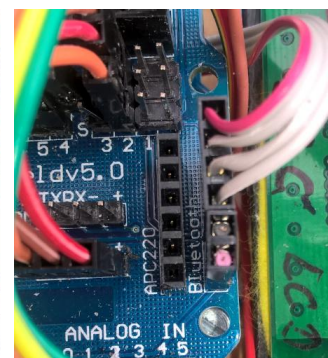
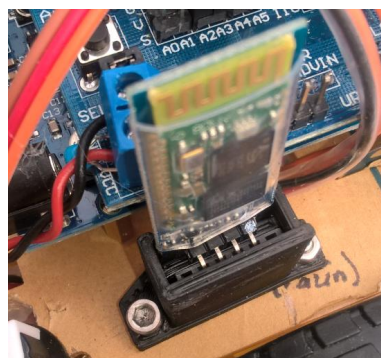
App "Bluetooth Serial Terminal" auf meinem Lumina 640
- Vorab unter Einstellungen/Bluetooth Gerät suchen-
koppeln-verbinden(?)



Test auf meinem Windows Phone mit der App „Bluetooth Serial Terminal“.



Das Füllen der Anschlussöffnung mit ABS-Glue ist zunächst in die Hose gegangen - Der Kleber ist in die Kontakte geflossen.
Mein ABS-Glue ist übrigens selbst zusammen gerührt aus Aceton und ABS-Druckresten. Besonders gut löst sich der feindrähtige „Brim“(s.o.). Das ist auch ein Vorteil von ABS - es lässt sich problemlos anlösen und „verschmelzen“.



Der BT-Halter als STL ist in meiner Dropbox zu finden.
Alle Angaben ohne Gewähr mfg. Leopoldi