

## Kalis Bastelecke

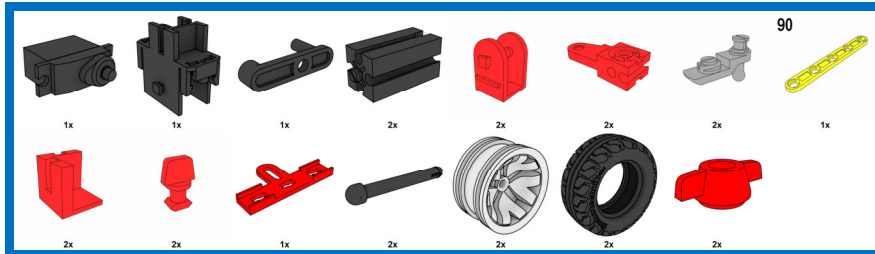
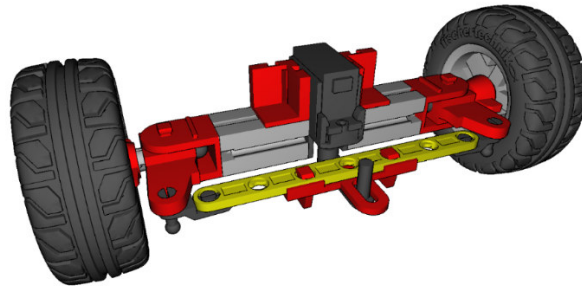


### Der Lenkservo

Ich gebe zu, dass der Servomotor einer meiner Lieblingsaktoren im fischertechnik-Universum ist. Seine Einsatzmöglichkeiten sind unendlich, wie diverse Videos auf Youtube eindrucksvoll unterstreichen. Schade, dass er bei fischertechnik nur eine recht untergeordnete Rolle spielt und tatsächlich von Haus aus nur über die Fernbedienungsempfänger aus dem nicht mehr erhältlichen Tractor-IR-Control-Set oder dem aktuellen Bluetooth-Remote-Control-Set angesteuert werden kann. Da in den meisten Schul-AGs dieser Servo aber vorhanden ist, kann man sich die Frage stellen, ob er nicht auch über Controller angesteuert werden kann...

Um es gleich aufzulösen: man kann. Der Hersteller des ftDuinos hat diese Lücke erkannt und gleich einen kleinen Baustein entworfen, der nicht nur mit dem ftDuino, sondern auch mit dem TX-Controller bzw. mit ein bisschen Bastelei auch am TXT-Controller betrieben werden kann (Anleitung: [ftPedia, 2017/2](#)). So kann die Lenkung tatsächlich über ein RoboPro-Programm gesteuert werden und auch für Einsteiger recht einfach z.B. ein Einparkroboter für den Schul-Robotik-Cup gebaut werden.

Im Modellbau werden die Micro-Servos, wie sie auch bei fischertechnik eingesetzt werden, gerne auch als „Lenkservos“ bezeichnet, da der klassische Anwendungsfall tatsächlich die Lenkung darstellt. Bei fischertechnik kann das dann so aussehen:



Diese Lenkung kann beliebig breit ausfallen – nach Bedarf können die beiden „Bausteine 30“ (hier grau) durch weitere Bausteine in der Breite ergänzt werden und die Spurstange (hier gelb) entsprechend breiter gewählt werden.