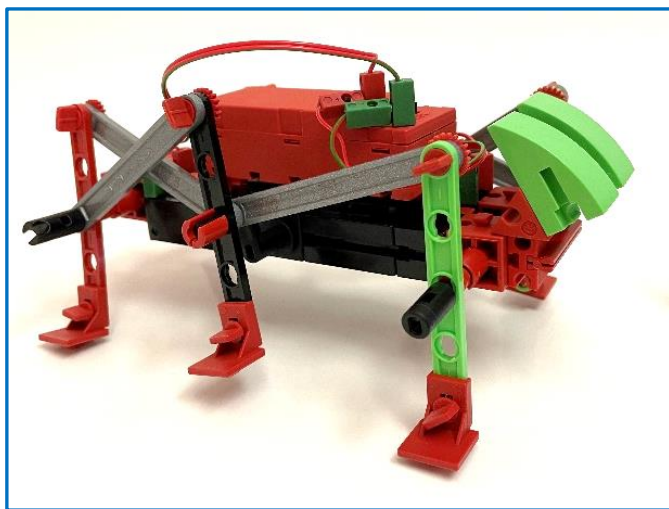


## Kali's Bastelecke

### DIESMAL: WO KRABELN SIE DENN HIN?

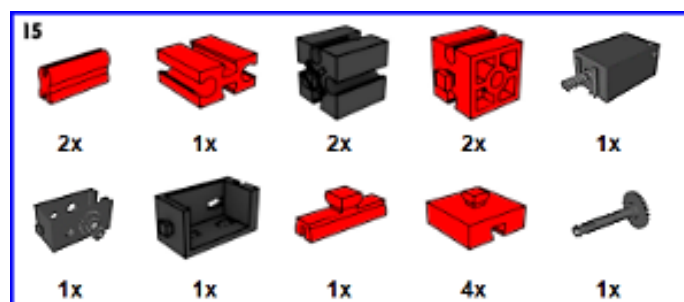
Inspiziert von [Rudis Beitrag im Forum der ft-Community](#), haben Dörte und ich uns vor Kurzem hingesetzt und zwei einfache, aber trotzdem sehr originelle Krabbeltiere gebaut. Hier seht Ihr die Variante mit einfachen Füßchen, welche beim Laufen ganz frappierend einer Wanze gleicht. Das charmante an dieser Idee ist die Einfachheit. Mit wenigen Bausteinen, ein paar Statikstreben, zwei Minimotoren und einer Batterie hat man schnell den komplexen Laufapparat eines Insektes unglaublich realistisch nachgeahmt.



Das Prinzip ist so einfach wie genial: mit je einer Kurbel auf beiden Seiten werden die Gelenkketten, welche jeweils 3 Beine bewegen, angetrieben. Durch die zwei Motoren ergeben sich natürlich unendlich viele Erweiterungsmöglichkeiten: die Motoren können wie beim Differentialantrieb unterschiedliche angesteuert werden und erlauben dem kleinen Freundchen, sich in jede beliebige Richtung zu bewegen. Die einfachste Umsetzung für die getrennte Steuerung ist hier die Fernbedienung, aber es geht selbstverständlich auch mit einem kleinen Controller, je nachdem was man gerade zur Hand hat. Getestet haben wir in der AG den BT-Controller, welcher wegen seiner kompakten Bauweise und seinem geringen Gewicht geradezu ideal ist. Testet doch mal, ob Ihr mit zwei Tastern „Fühler“ vorne anbauen könnt, um das Tierchen mit seiner Umwelt interagieren zu lassen.

Bauanleitung „Chassis“:

Bauphase 1: Körper rechte Hälfte



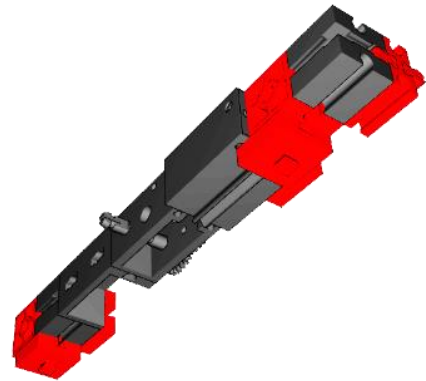
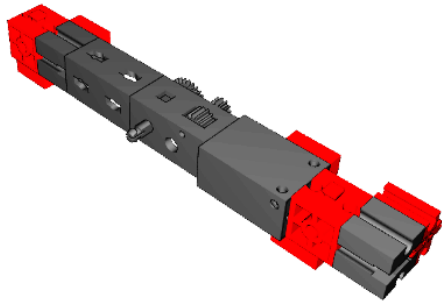
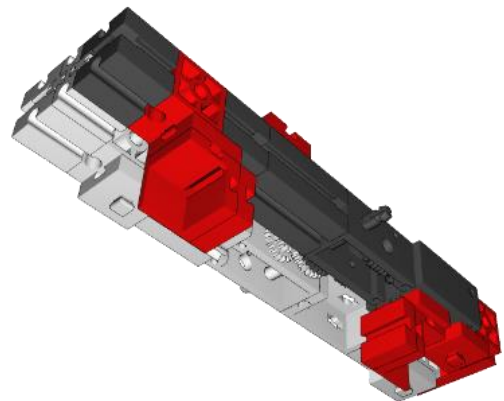
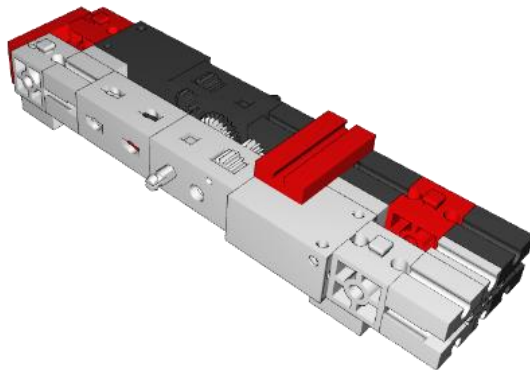
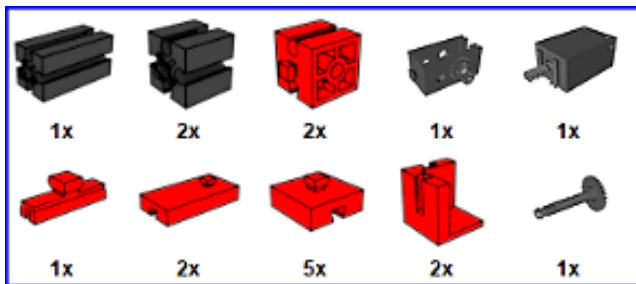
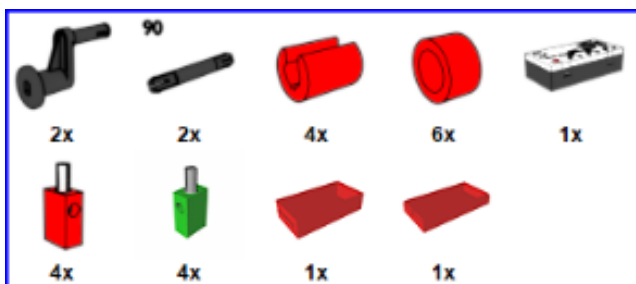


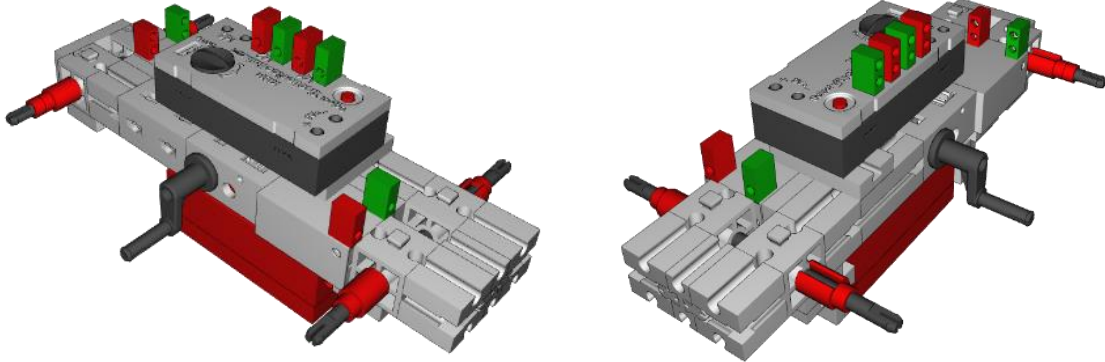
Abbildung 1: Ansicht oben links und unten links

Bauphase 2: Körper linke Hälfte mit Halterung für Batterie

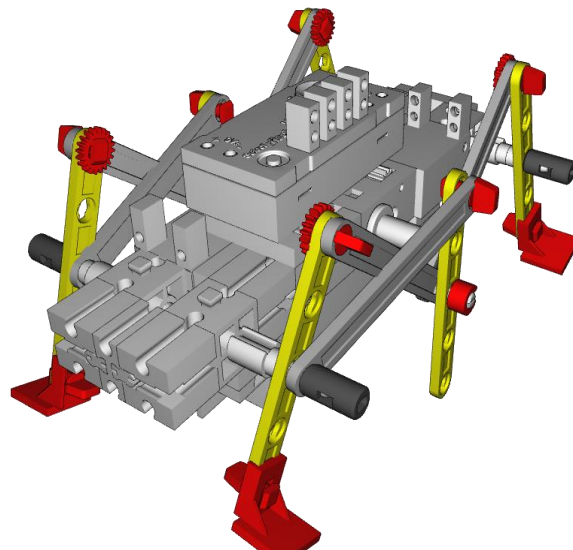
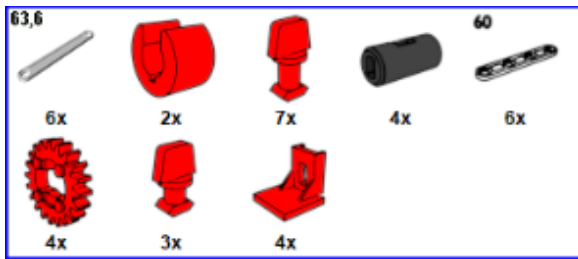


Bauphase 3: Elektronik, Stromversorgung und Antrieb





Bauphase 4: Die Beinchen



Bauphase 5: Freestyle!