

DAS LEGO[®] BOOST

IDEENBUCH

YOSHIHITO ISOGAWA



95 einfache Roboter und
Tipps für eigene Konstruktionen

dpunkt.verlag

Inhalt

Cover

Titel

Impressum

Inhalt

Einleitung

Teil 1 • Bewegung mit dem Move Hub

Fahren auf Rädern

Fahren auf Raupenkettten

Fahrwerksaufhängungen

Maschinen, die laufen

Kriechen wie eine Raupe

Weitere Fortbewegungsarten

Teil 2 • Den interaktiven Motor einsetzen

Teile drehen

Unterschiedliche Geschwindigkeiten dank Übersetzung

Die Drehrichtung ändern

Die Achse der Drehung ändern

Pendelmechanismen

Hubmechanismen

Zahnstangengetriebe

Nockenantriebe

Exzentrische Drehachsen

Mampfende Roboter

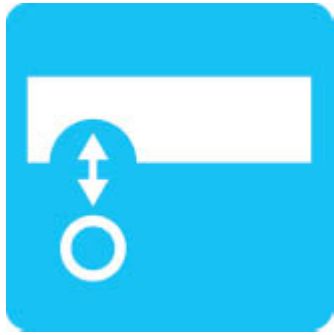
Greiffinger

Dinge anheben

Mit Flügeln schlagen
Räder mit dem interaktiven Motor drehen
Mit dem interaktiven Motor gehen
Teile verschießen
Stufenloses Ändern des Drehwinkels
Wind erzeugen
Auf- und Abbewegung beim Drehen
Schrittmotoren
Die Bewegung mit Aufsätzen ändern
Umschaltmechanismen für die Drehrichtung

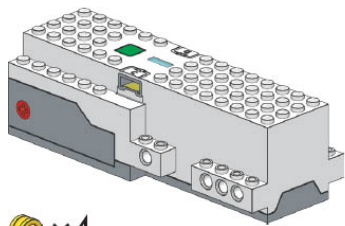
Teil 3 • Noch mehr spannende Ideen!

Den Farb- und Abstandssensor einsetzen
Automatiktüren
Raketen starten
Mit einem Stift zeichnen
Drehscheiben einsetzen
Richtungswechsel mittels Lenkung
Autos, die zusammenarbeiten
Noch mehr Möglichkeiten für den Farb- und Abstandssensor
Den Sensor des Move Hub einsetzen
Motor A und Motor B für unterschiedliche Zwecke verwenden
Noch mehr Ideen!



Fahrwerksaufhängungen

#9




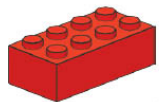
 x4

 x2

 x2


 x2

 x2

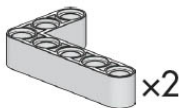


 x2

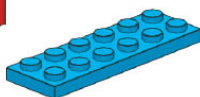
 x2

 x2

 x2

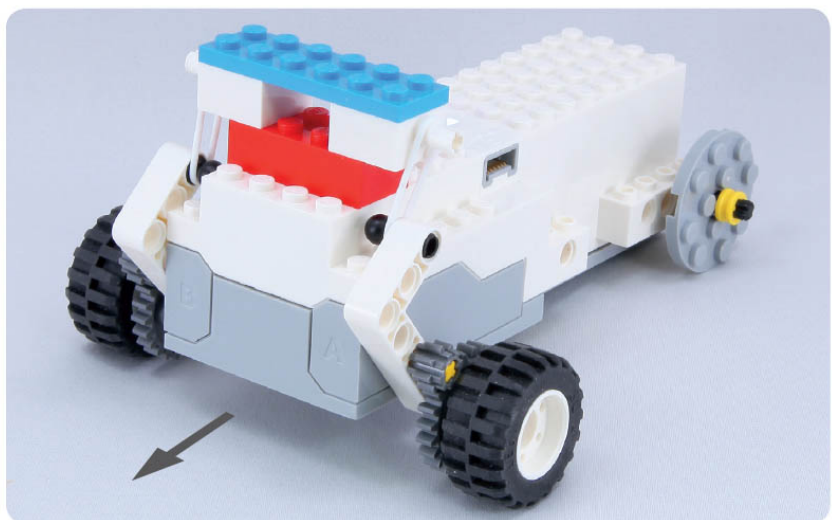
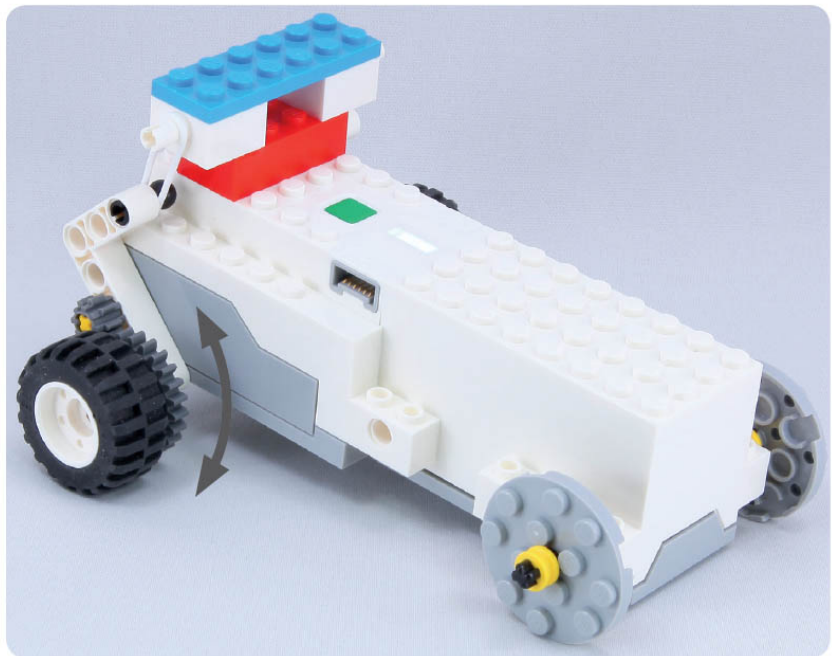
 x2

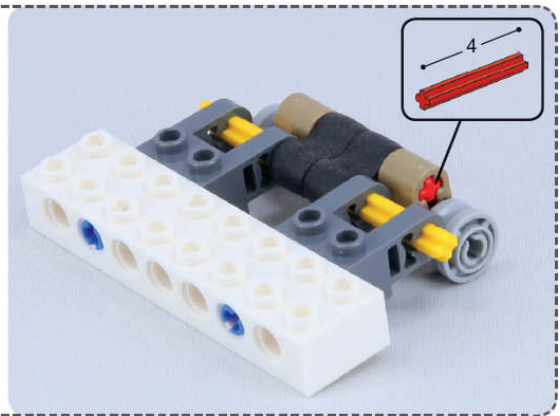
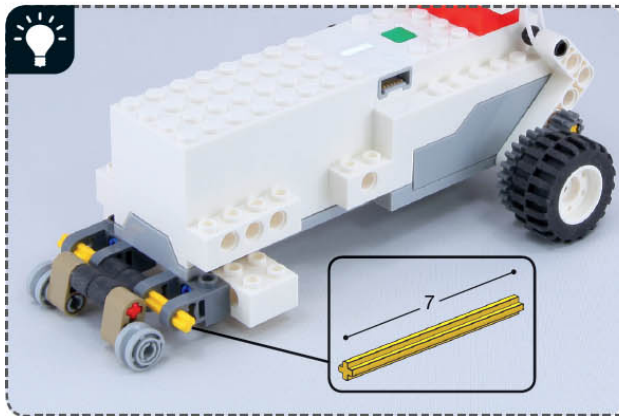
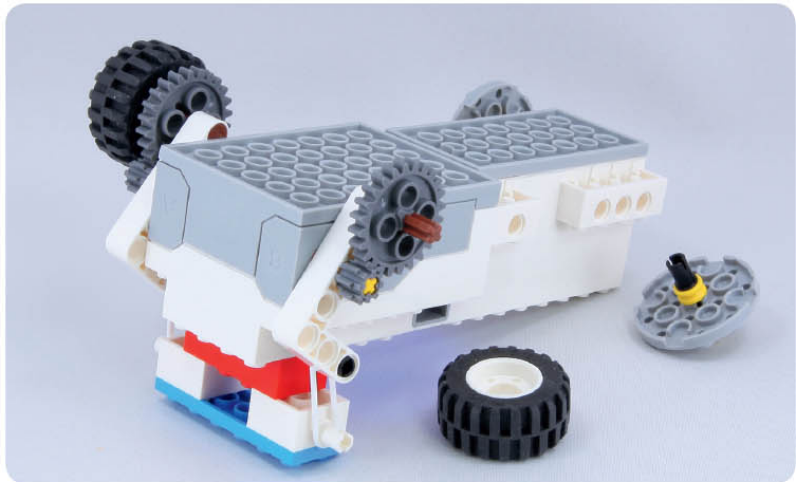
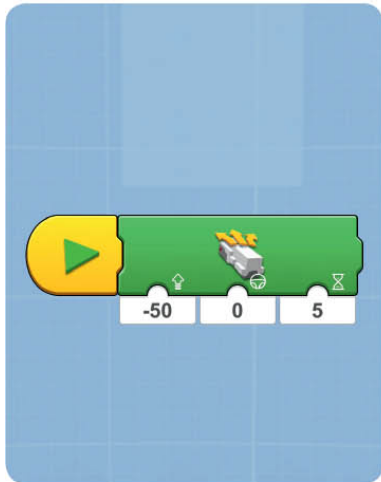
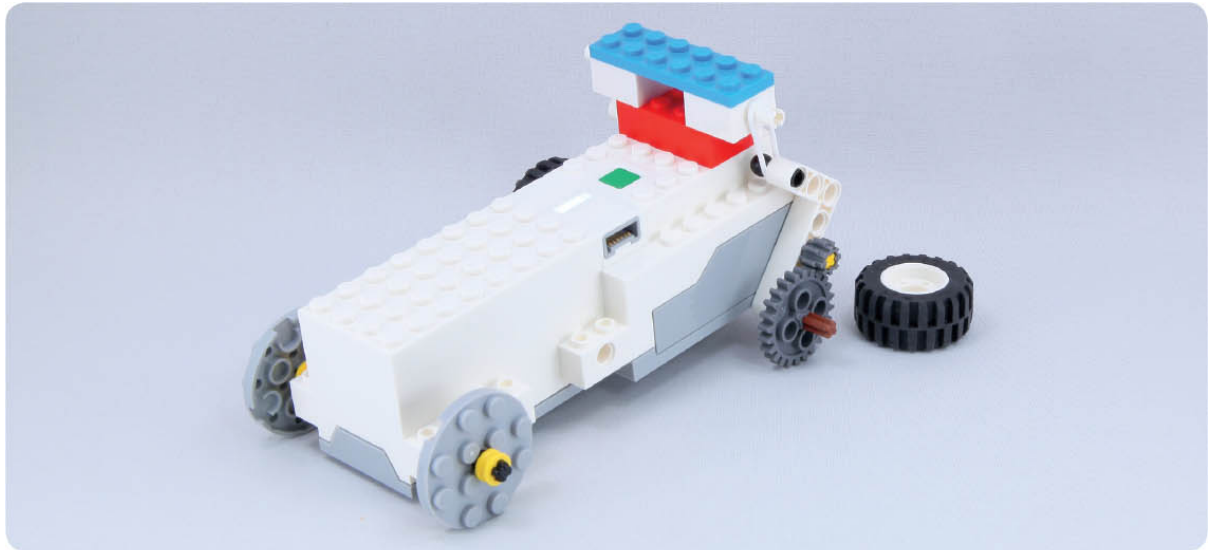
 x2



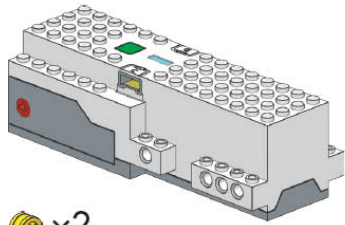
 x2

 x2





10



x2

x2

x2

x2

x2

x2

x2

x2

x2

x2

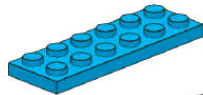
x4

x2

x2

x2

x2

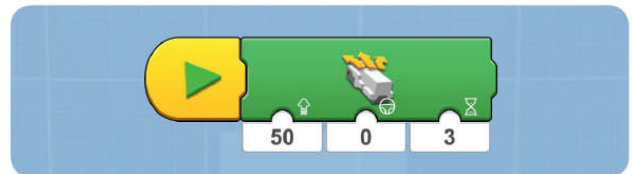
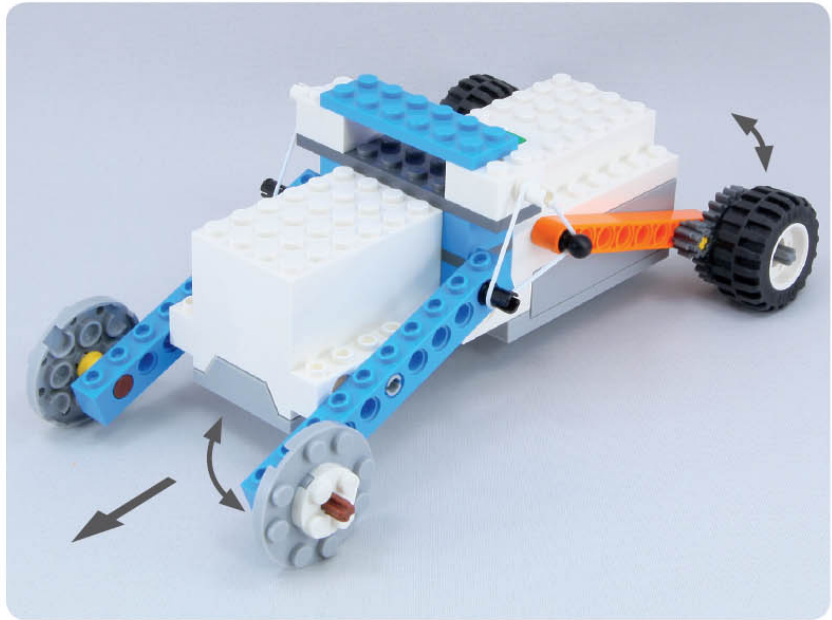


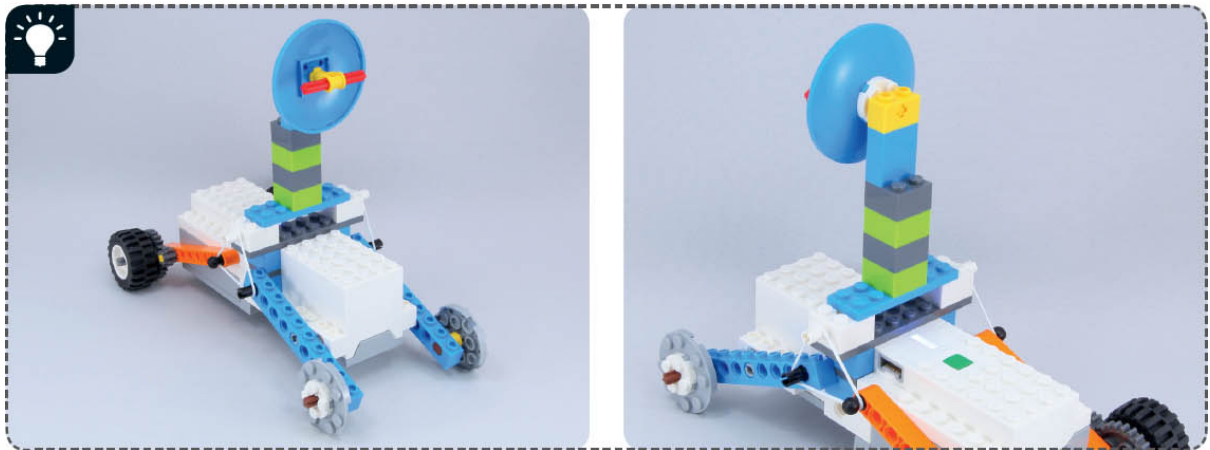
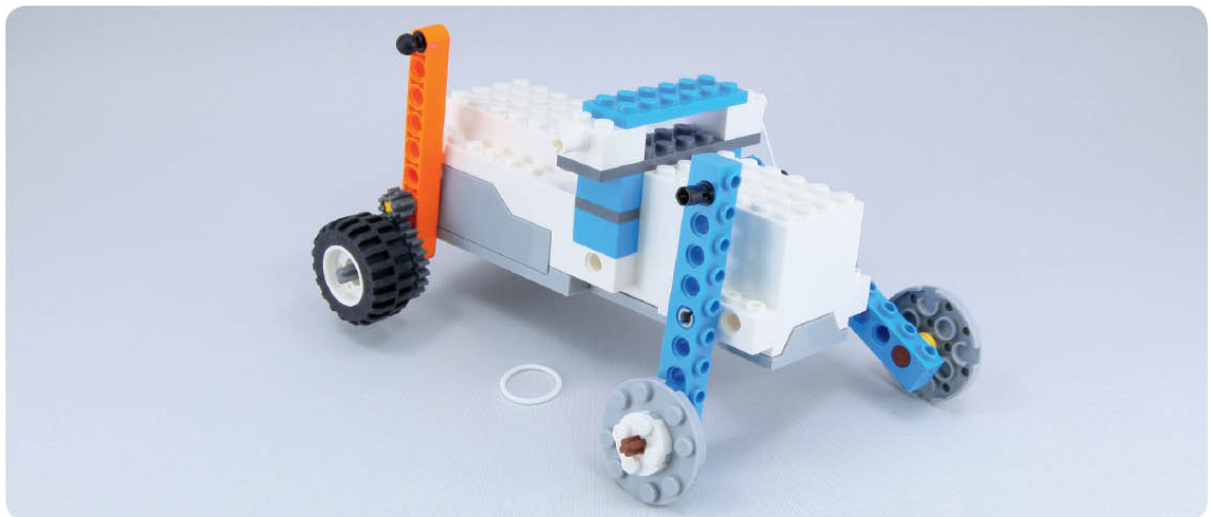
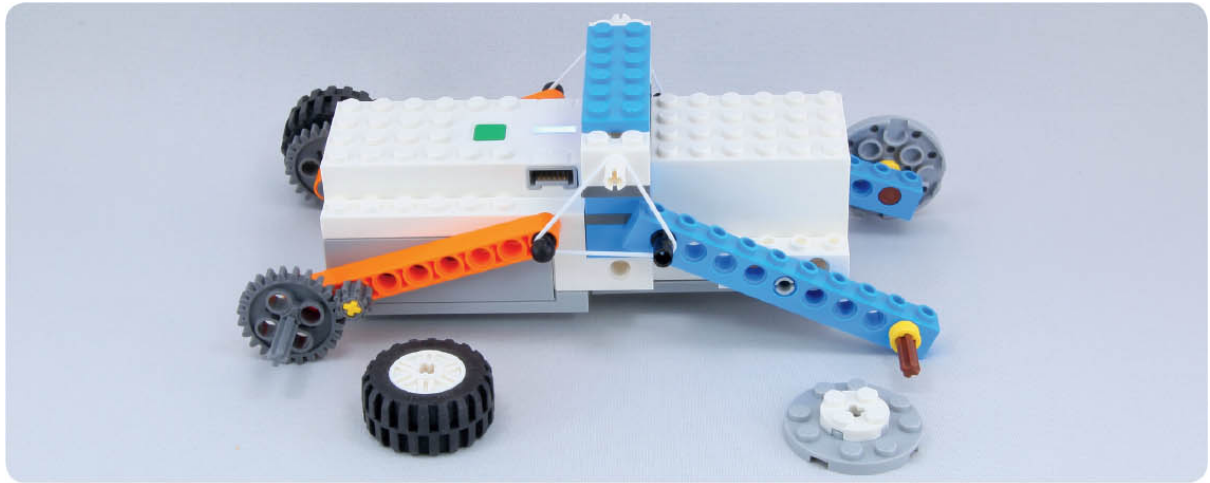
x2

x2

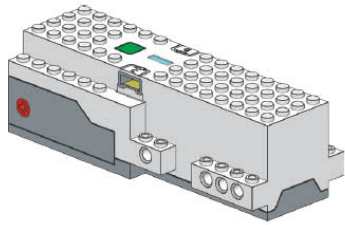
x2

x2

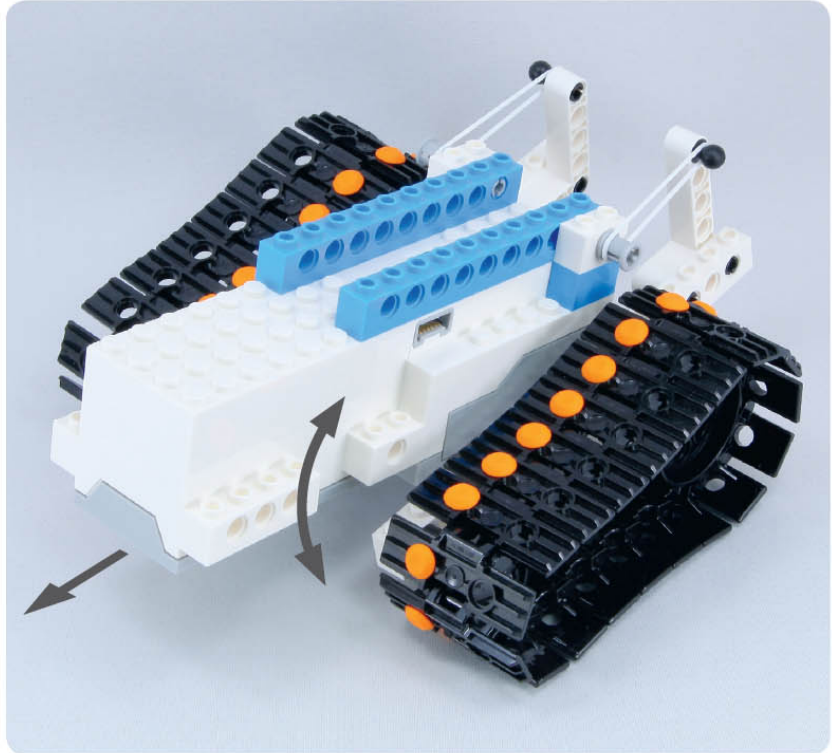




11



- x2
- x4
- x2
- x2
- x2
- x4
- x38
- x38



- x2
- x2
- x2
- x2
- x2
- x2
- x2

