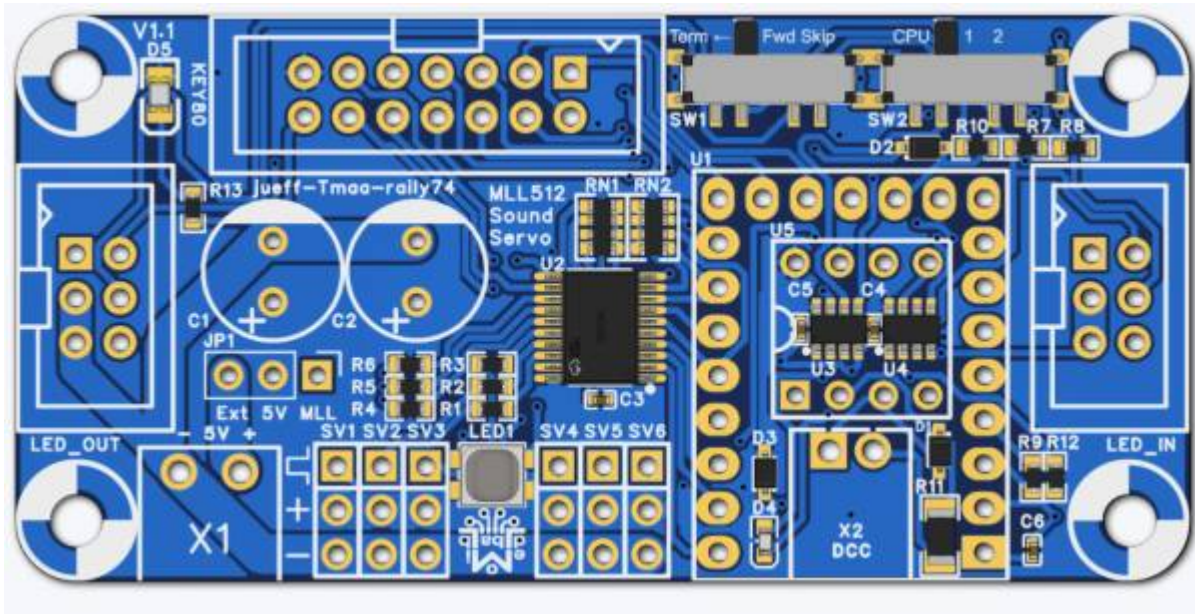


512 Servo/Sound-Modul Pico Zero

Aufbau

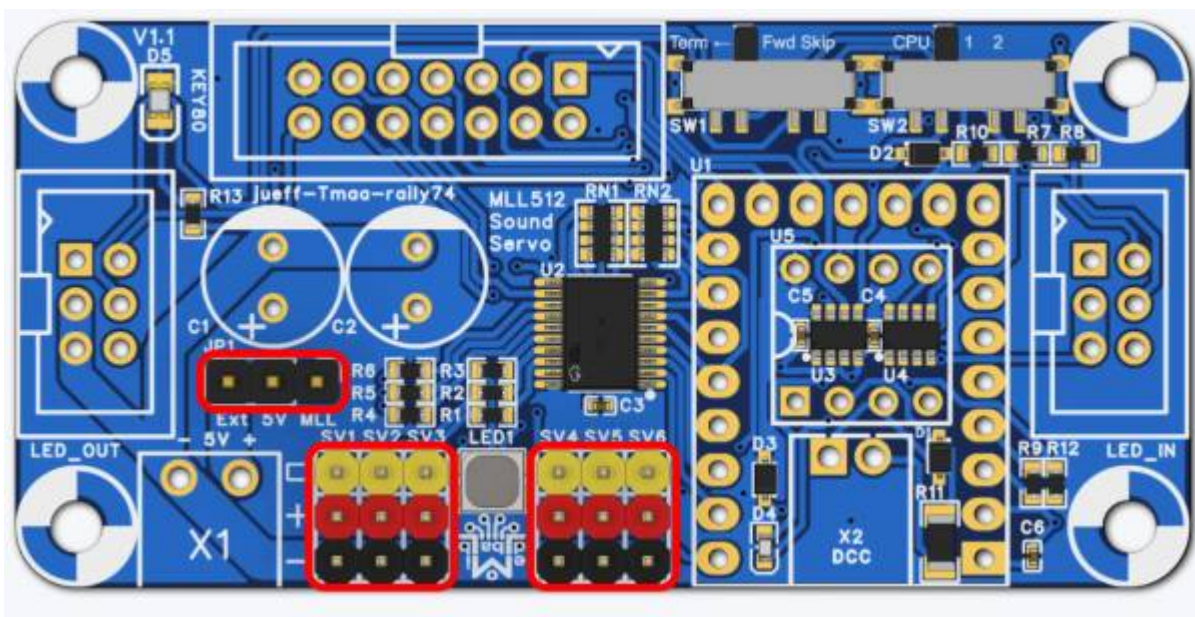
Vorbestückte Platine im Auslieferungszustand:



Schritt 1:

Die Stiftleisten für den Jumper JP1 und die Servoanschlüsse

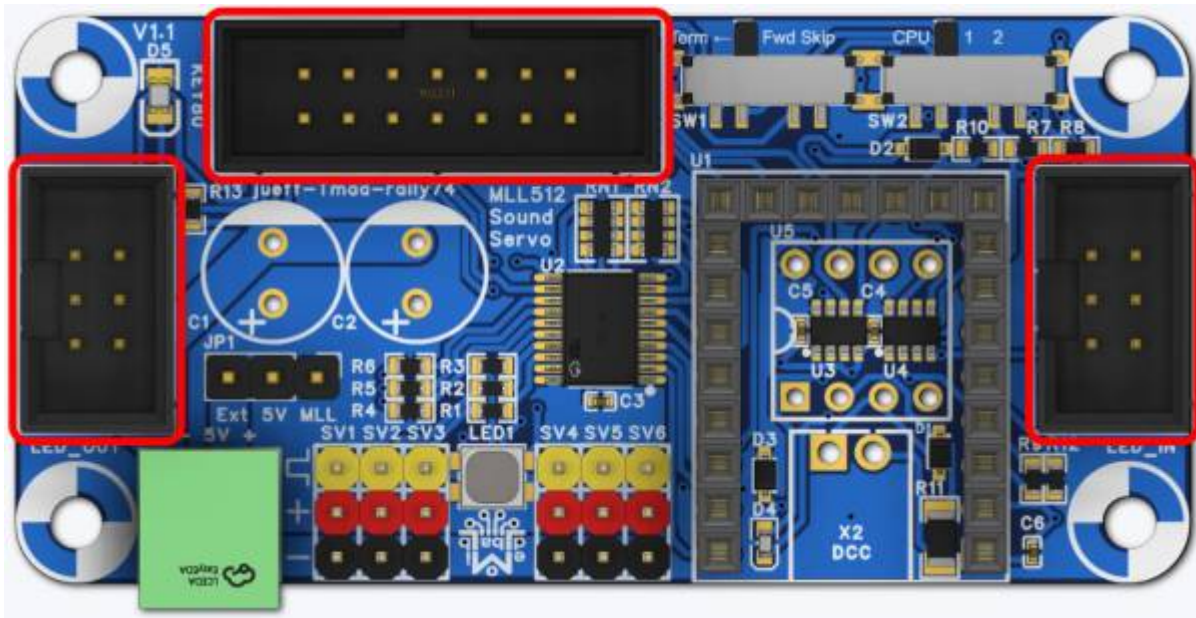
Auf die Farben achten.



Schritt 2:

Die Buchsenleisten für den Raspberry Pico

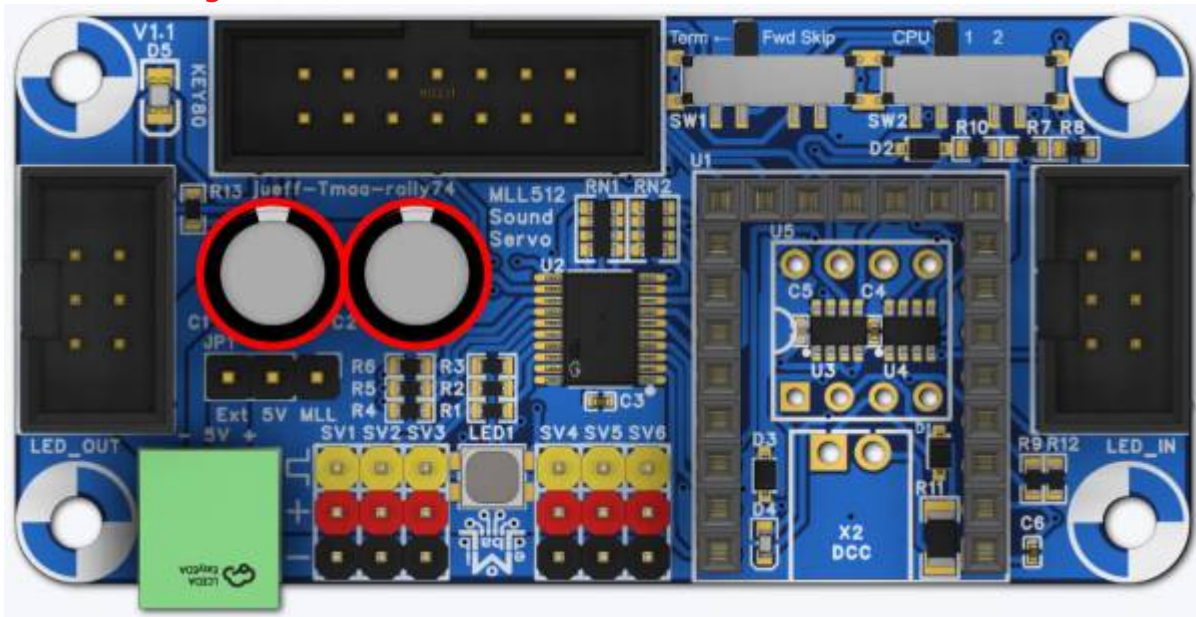
Am Besten mit eingestecktem Pico verlöten.



Schritt 5:

Die beiden Elektrolyt-Kondensatoren

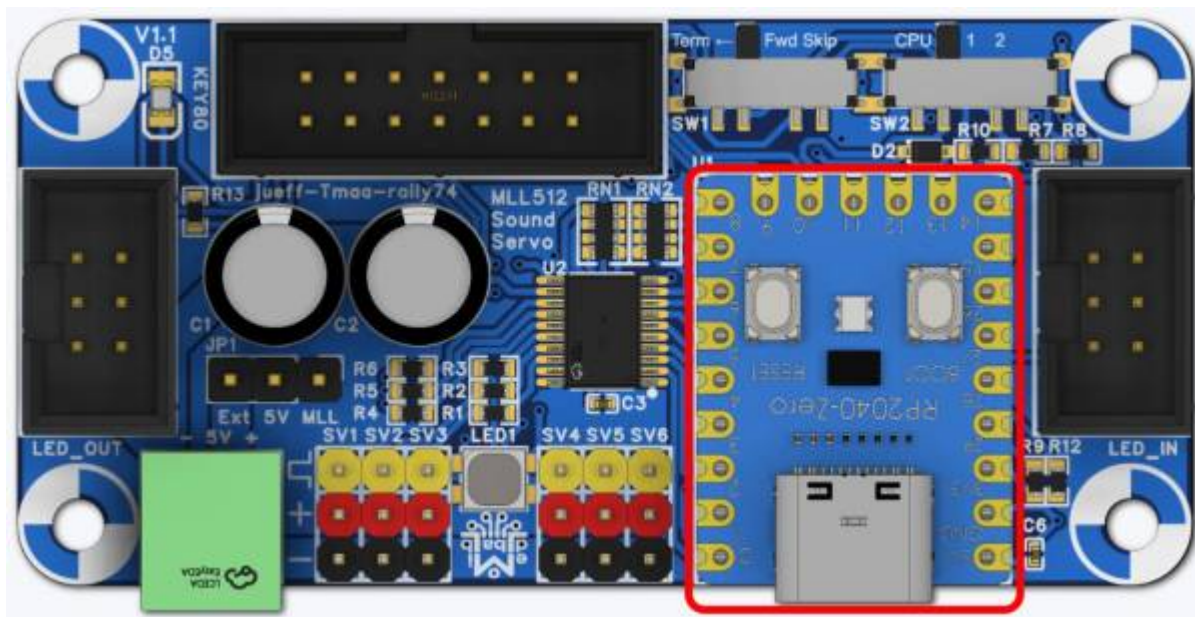
Auf die Polung achten!



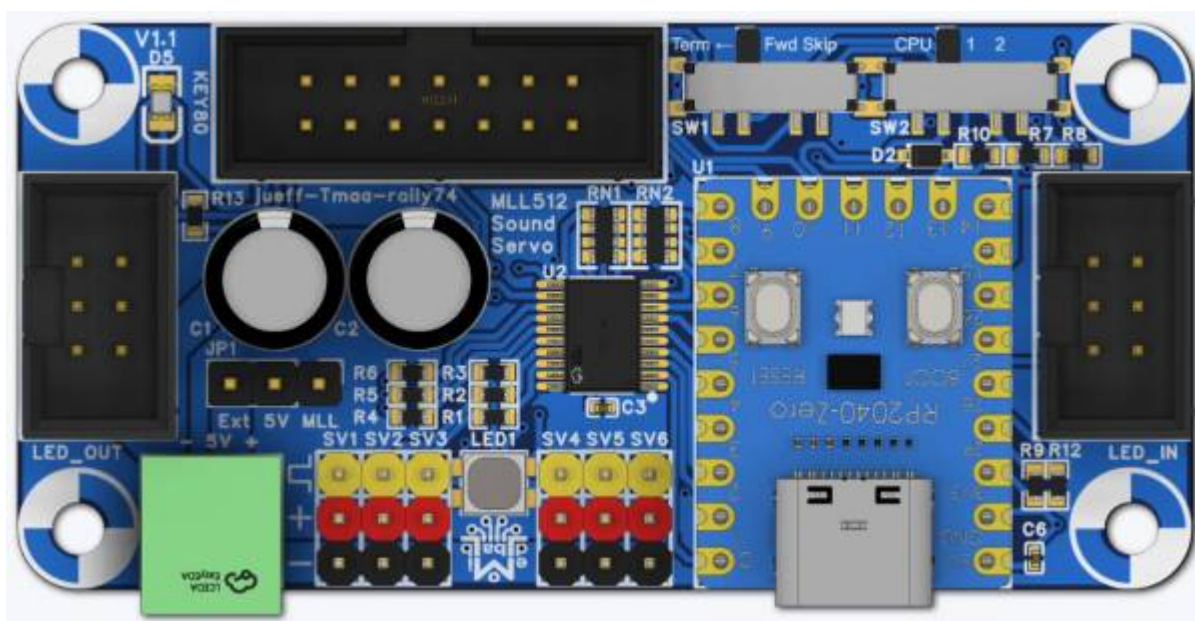
Schritt 6:

Raspberry Pico einstecken

Fertig!



Einsatzbereites Servo/Sound-Modul



3D-Gehäuse - Servo/Sound-Modul

Eignung für 3D-Drucker: **FFF / FDM ★★★★★** **SLA / STL ★★★★★**

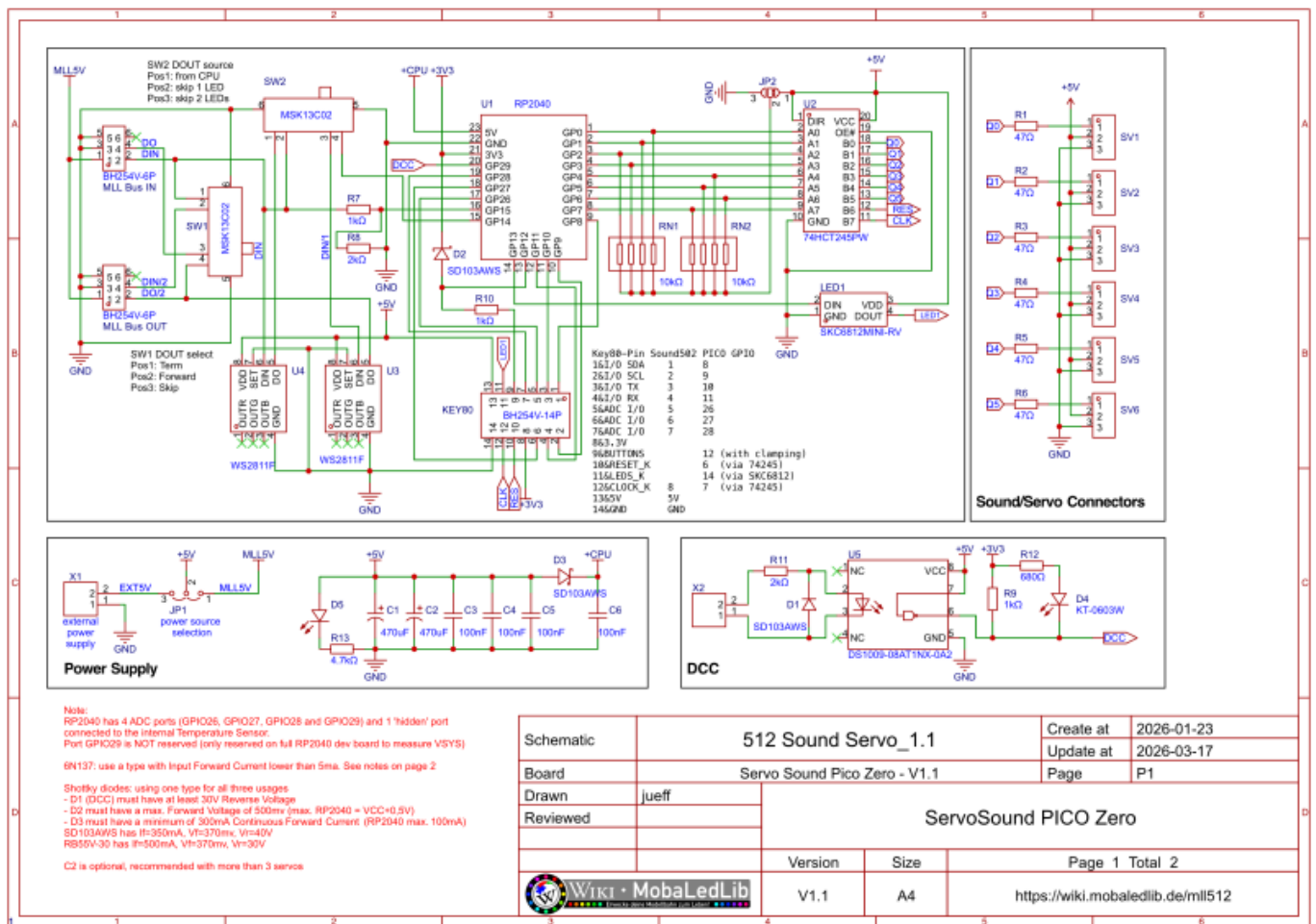


Die Druckdaten werden hier zu finden sein:

https://github.com/Hardi-St/MobaLedLib_Docu/tree/master/3D_Daten_fuer_die_MobaLedLib/

Das Gehäuse ist noch in Arbeit, wir bitten um ein wenig Geduld

Schaltplan



Hidden-Feature für Bastler:

Die Platine verfügt über einen optionalen DCC-Anschluss, der zum Betrieb als Sound/Servo-Modul **nicht** benötigt wird. Mit einem optionalen Optokoppler 6N137 und einer 2,54mm Buchse kann der Raspberry per DCC angesprochen werden. Es ist ein zusätzlicher Ausschnitt im Gehäuse erforderlich. Hierfür gibt es aktuell keine Software. Die Verwendung geschieht auf eigenes Risiko.

Schritt 1:

IC-Fassung für den **optionalen** Optokoppler

Im Idealfall ist ein Präzisionssockel zu verwenden (z. B. Reichelt GS 8P).

Auf die Kerbe achten.

Schritt 2:

Die Buchse für das DCC-Signal

Unbedingt mit eingestecktem Stecker löten.

