

Errata

zu

Das EV3 Roboter Universum

1. Auflage

mitp-Verlag 2014

Stand: 24. September 2014

Seite 50

Fehler

Abbildung 3.9 zeigt einen Motorblock, der mit einer Umdrehung und einer Geschwindigkeit von 75 konfiguriert ist. Im zugehörigen Text wird jedoch von einem Motorblock gesprochen, der den Motor eine Sekunde lang mit einer Geschwindigkeit von 50 laufen lässt.

Korrektur

Im Text muss richtig beschrieben werden, dass der Motor eine Umdrehung lang mit einer Geschwindigkeit von 75 läuft.

Seiten 64, 65

Fehler

Im Text auf Seite 64 wird davon gesprochen, dass der Roboter ein Quadrat fahren soll und dazu vier gerade Strecken und vier Kurven fahren soll. Auf Seite 65 wird dann aber von 45°-Kurven gesprochen.

Korrektur

Auf Seite 65 muss es jeweils „90°-Kurven“ statt „45°-Kurven“ heißen.

Seite 115

Fehler

Der Hinweis „Bei der Eingabe von Punkten, z.B. 1.8, darauf achten, statt Komma einen Punkt zu verwenden“ ist bei Verwendung der deutschen Version der EV3-Software falsch.

Korrektur

Bei Verwendung der deutschen Version der EV3-Software muss für Dezimalzahlen ein Komma verwendet werden.

Seiten 213, 216

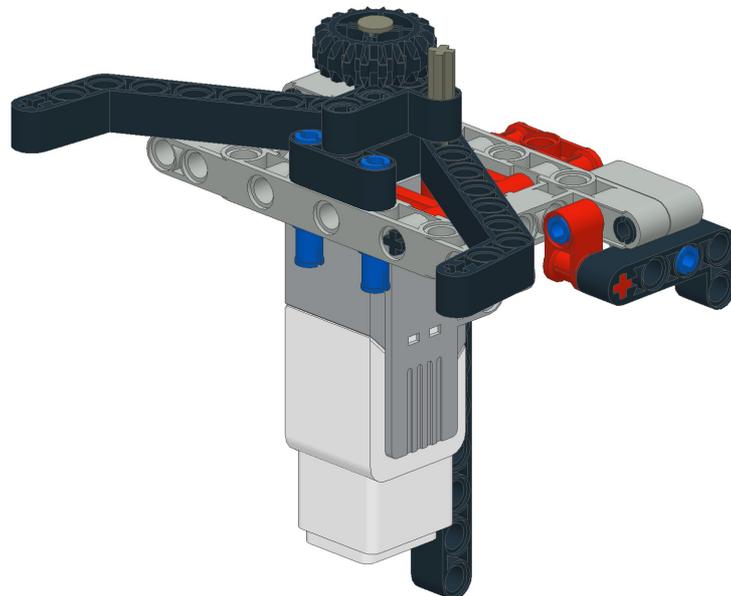
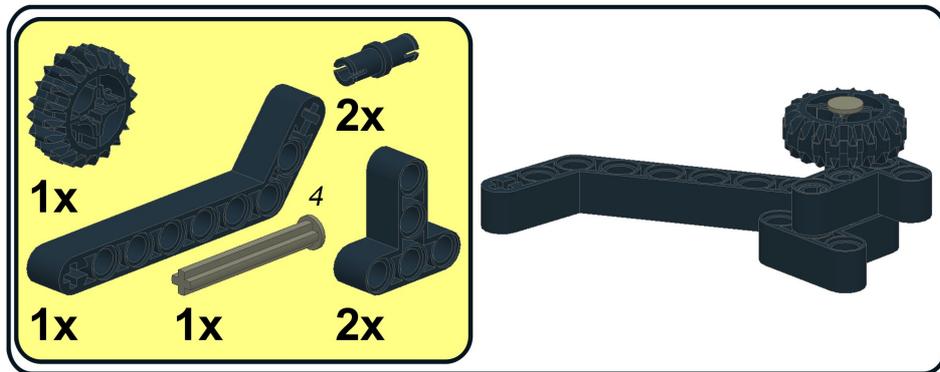
Fehler

Die in den Schritten 10 und 14 verwendeten grauen Zahnräder mit 16 Zähnen sind nicht im Set #31313 enthalten.

Korrektur

Es können statt dessen ein schwarzes Zahnrad mit 24 und eines mit 12 Zähnen verwendet werden:

10



14



Seite 329

Fehler

Falscher Text: "Wir stecken den linken Arm auf das große schwarze Zahnrad an der linken Körperseite des Wächt3rs auf:"

Korrektur

Richtiger Text: "Wir stecken den linken Arm auf die linke Körperseite des Wächt3rs auf:"

Seite 432

Fehler

Es fehlt Schritt 3 der Bauanleitung für die zweite Kanone.

Korrektur

Schritt 3:

3

