Besprechung christoph scheucher

Schaltfrequenzen wegpuffern

Lötpdastellen fuer ios und andere

Atmega328 – aurct-nd

Okay kleiner neuanfang: was k“habe ich heute mit dem scheucher geredet? Wir haben angefangen dmait, dass er mir seine platinbe, die er f“ur den robocuip entwickelt hat gezeigt hat, mir tipps gegeben hat und betont hat, dass ich mich bei fragen jederzeit bei ihm melden k“onnte. Sehr nett

Kommen wir aber gleich zu den tipps, an die ich mich erinnern m“ochte. Erstens: w“ahle verschieden kondensatoren gro:ossen aus, da sie unterschiedliche frequenzen puffern. Versuche sie so zu w’halen, dass die deine schaltfrequenz wegpuffern. Elektrolyt kondensatoren werden warm, deswegen hat er von diesen keine verwendet. Ausserdem hat mer mir empfohlen, anschluesse die mir zur verf“ugung stehen, welche ich aber in meinem projekt nicht unbedingt brauche trotzdem als l“otpad auszuf“uhren um diese f“ur sp“atere optionale debugging zwecke benutzen zu k“onnen.

Meine n“achsten schritte werden jetzt jedenfalls sein 12v leistung zum mainboard mitzuliefern, wie auch immer das realisiert wird. Eventuell kann usb-c sogar 12v „ubergeben, da muss vorher halt geschaut werden wie das funktionieren k“onnen. Ausserdem muss ich mir den strom anschauen, welcher der raspberry pi liefert und welchen verbrauch ich am druckkopf habe. Dadurch, dass ich jetzt ja auch noch einen schrittmotor am druckkopf ansteuern muss „andern sich ein paar dinge. Zudem, k“onnte idch vielleicht sogar 5v zu 12v konvertieren? Wenn nicht, k“onnte es kompliziert werden, dann muss ich schauen ob der raspberry pi einen 12v ausgang hat und mit welchem kabel ich das hinauf verbinde. Die fans k“onnten auch 12v gebrauchen, ist aber kein unbedingtes muss

Auf jeden fall sollte ich als alternative 5v fans heraussuchen.

Dann sollte ich schauen, ob der schrittmotor eh mit einem normalen motor driver angesteuert werdenkann. Dann sollte ich nico um die neuste konstruktion bitten, um einzusehen, wo ich die platine montieren kann und wie viel platz ich habe. Zudem ob odie headerpins f“ur die fans 01x02 geiignet sind tht vertical/horizontal oder ob da vielleicht sogar smd m“oglich w“are. Dann m“ussten wir halt die temperatursensor kabeln neu konfektionieren, aber das w“ar ja okay.

Scund ausserdem kann ich mich sollte ich mich nach eine mbeschleunigungssensor umschauen.

Offen bleibt zudem die frage, ob wir das heat element dann auch mit der printhead pcb ansteuern oder vom mainboard damit zum printhead gehen. Wenn ja, dann k“onnten wir gleich nach einer l“sung suchen bei der wir die leitung f’ur das heatbreak und die 12v leitung mit einem kabel rauf verbinden.

Zudem sollte ich ein neues kicad project f“ur das raspi shield anfertigen, da es sich jett viel vom i2c rapsi shield unterscheidet.

Trotzdem sollte ich einen stepper driver noch auf dem raspi shield verbauen, nur um sicher zu gehen…. Da hab ich sowieso platz.