

Smart-Factory Protokoll -- Zentrale

Linkit

09.12.2017 Robodev

Rahmen von Smart-Factory

- Gesamtgröße: 1,50m * 1,50m
- Aluprofile
 - bei **Bosch** Ansprechpartner finden (Mario)
 - **Viereckige** Holzplatte, da es keine runden Profile gibt
 - **Format** recherchieren, 30mm * 60mm
 - Verbindungsmechanismen zwischen Holzplatte und Aluprofile
- Platte

Attribut	Wert
Material	** Multiplex-Holz**
Ausmaß	75mm * 75mm * (18-20)mm
Farbe	so hell wie möglich, keine Maserung
Adapterplatte	nach Bedarf maßgeschneidert, mit 3D-Druker ausdrucken

- Montage
 - Platte in die Nut des Profils seitlich schieben zu instabil
 - Platte aufs Profil legen, und zweifach in die Nut mit **Nutenstein** (Bosch anfragen) führen
 - Menge der Nutensteine: **32**
 - **Geräuschkulisse** beachten, Polsterung zwischen Holzplatte und Aluprofil, diese wird mit einer Schraube eingeklemmt.
 - **Feder** benutzen, um die Platte auf die Aluprofile zu lokalisieren

- Anzahl der **Innenwinkel**: 4 pro Platte + 2 pro Plattenbein
- **Dübel** werden alle 100mm ins Holz gehauen, die Geräte könnten mit Schrauben auf der Platte fixiert werden.
- Um das FTS nicht zu stören, werden nicht benutzte Löcher mit **Klebband** abgeklebt, das wird in Holzfarbe gemalt.
- Tischbeine
 - Höhe: 75mm