



Katzenfütterungsanlage

**HTBLA Kaindorf an der Sulm
Grazer Straße 202, A-8430 Kaindorf an der Sulm
Ausbildungsschwerpunkt Mechatronik und Automatisierungstechnik**

Florian Greistorfer, Florian Harrer, Dominik Pichler, Julian Wolf

Abgabedatum: 05.04.2018

Betreut von:
Dipl.-Ing. Manfred Steiner
Dipl.Ing. Dr. Gerhard Pretterhofer
Otto

Inhaltsverzeichnis

1	Elektronik und Mechanik	1
1.1	Anforderung Elektronik	1
1.1.1	Aktoren	1
1.1.2	Sensoren	1
1.1.3	Ansteuerungen	1
A	Abbildungsverzeichnis	5
B	Tabellenverzeichnis	7
C	Listings	9

KAPITEL 1

Elektronik und Mechanik

1.1 Anforderung Elektronik

1.1.1 Aktoren

Die Anforderung der Aktoren im Elektrischen Teil, bestehen darin ein Förderband und eine Drehplatte zu drehen. Für beide Anwendungen werden Motoren mit einem hohen Drehmoment und einer niedrigen Drehzahl benötigt. Weiters dürfen sich die Motoren nicht drehen, wenn sie nicht angesteuert werden.

1.1.2 Sensoren

Die Anforderung der Sensoren im Elektrischen Teil, bestehen darin erkennen zu können, ob ein Objekt vor ihnen steht. Dadurch kann überprüft werden, ob Futterschüsseln und Futterbeutel and der richtigen Stelle stehen, mögliche Fehler erkannt werdn und Zählungen der Futterschüsseln durchgeführt werden, damit erfasst werden kann, welche der fünf Futterschüsseln an welcher Position steht.

1.1.3 Ansteuerungen

Anhang

ANHANG A

Abbildungsverzeichnis

ANHANG **B**

Tabellenverzeichnis

ANHANG C

Listings
