Einleitung Vorstellung

Kurzer Überlblick was warum? Woher idee

Arbeitseinteilung in Bereiche

Einzelteil ideenfindung Ablauf->

Pichler Mechanik wieso was warum?

Wolf Elektronik Mechanik was wieso warum?

Harrer Programm was wieso warum?

Greistorfer was wieso warum?

Wolf: Sehr geehrte Komission mein Name ist Julian Wolf und ich bin der Gruppenleiter der Diplomarbeitsgruppe Katzenfütterungsanlage. Zu meinem Team gehört Dominik Pichler, Florian Harrer und Florian Greistorfer. Unser Diplomarbeitsthema haben wir nach langer Überlegung Herrn Pretterhofer zu verdanken, der uns während der Themensuche auch mit zahlreichen anderen Themen unterstützte. Das Ziel unserer Diplomarbeit ist es, eine autonoma und Benutzerfreundliche Maschine zu entwickeln, welche eine Katze für einen vorgegebenen Zeitraum füttern kann. Die Anlage soll vom Benutzer festgelegten Zeiten die Katze füttern können. Eingesetzt soll die Anlage dann werden, wenn der Besitzer der Katze über mehrere Tage nicht die Katze füttern kann und kein Ersatz zum füttern bereitsteht. Da die Aufgabe für eine Person alleine zu groß ist, wurden die Aufgaben in Teilbereiche unterteilt und an die einzelnen Teammitglieder verteilt.

Pichler: Vorgehensweise, Ziele, etc

Wolf: Mein Bereich liegt darin die Konstrkution zu unterstützen und dabei elektronische Anforderungen der Mechanik zu lösen und die benötigte Elektronik herauszusuchen und zu Dimensionieren. Ziel dabei ist es alle Aktoren und Sensoren herauszusuchen die je nach Mechanischem gebiet am meisten passend ist und diese auch in der Konstruktion zu berücksichtigen.

Harrer: Vrogehensweise, Ziele, etc.

Greistorfer: Vorgehensweise, Zeile, etc.

Wolf: Wir bedanken uns für Ihre Aufmerksamkeit und fahren nun mit der Vorstellung der einzelnen Teilgebite fort.