## Conceptueel schaalmodel van een autonome Marsrover

Floris Kint Selwin Konijn Evert Leeuws Urban Lemmens Jan-Uwe Lorent Michiel Vanschoonbeek Vincent Vliegen Ruben Verhulst

 $29~\mathrm{april}~2014$ 

## Inhoudsopgave

1	Inle	$\operatorname{eiding}$	
2	Cor	nceptkeuze en ontwerp	
	2.1	Materialen	
	2.2	Mechanisch	
	2.3	Elektronisch	
	2.4		
3	Exp	perimenten	
	3.1	Rolweerstand	
	3.2	Luchtweerstand	
	3.3	Koppeloverdracht	
	3.4	Animatiefilmpje	
4	Res	ultaten demonstratie	
5	Tea	mefficiëntie en deadlines	
6	Dis	Discussie	
7	Bes	luit	
8	Bijl	agen	
	8.1	Bijlage A: Berekening rolweerstand	
	8.2	Bijlage B: Berekening luchtweerstand	
	8.3	Bijlage C: Berekening ideale overbrenging	
	8.4	Bijlage D: Technische tekening	
	8.5	Bijlage E: Programmacode	
	8.6	Bijlage F: Financiën	
	8.7	Bijlage G: Ganttchart	
	8.8	Bijlage H: Animatiefilmpje	
	8.9	Bijlage I: Poster	

- 1 Inleiding
- 2 Conceptkeuze en ontwerp
- 2.1 Materialen
- 2.2 Mechanisch
- 2.3 Elektronisch
- 2.4 AI
- 3 Experimenten
- 3.1 Rolweerstand
- 3.2 Luchtweerstand
- 3.3 Koppeloverdracht
- 3.4 Animatiefilmpje
- 4 Resultaten demonstratie
- 5 Teamefficiëntie en deadlines
- 6 Discussie
- 7 Besluit

test 2

- 8 Bijlagen
- 8.1 Bijlage A: Berekening rolweerstand
- 8.2 Bijlage B: Berekening luchtweerstand
- 8.3 Bijlage C: Berekening ideale overbrenging
- 8.4 Bijlage D: Technische tekening
- 8.5 Bijlage E: Programmacode
- 8.6 Bijlage F: Financiën
- 8.7 Bijlage G: Ganttchart
- 8.8 Bijlage H: Animatiefilmpje
- 8.9 Bijlage I: Poster