

PREN 1, TEAM 32

Yves Studer
Thomas Wiss
Livio Kunz
Nikolaus Manser
Matteo Trachsel
Güdel Manuel
Pascal Roth

Produktrecherche

Hochschule Luzern - Technik & Architektur
PREN 1

Horw, Hochschule Luzern - T&A, 28. Oktober 2014

PREN 1, TEAM 32

Yves Studer
Dorfstrasse 28
6264 Pfaffnau
+41 79 705 48 88
yves.studer@stud.hslu.ch

Thomas Wiss
Bachhüsliweg 4a
6042 Dietwil
+41 79 604 93 61
thomas.wiss@stud.hslu.ch

Livio Kunz
Hubelmatt 7
6206 Neuenkirch
+41 79 811 53 03
livio.kunz@stud.hslu.ch

Niklaus Manser
Brunnmattstrasse 11
6010 Kriens
+41 77 405 58 56
niklaus.manser@stud.hslu.ch

Matteo Trachsel
Ogimatte 7
3713 Reichenbach
+41 79 511 57 88
matteo.trachsel@stud.hslu.ch

Manuel Güdel
Riedtalstrasse 4
4800 Zofingen
+41 79 774 41 40
manuel.guedel@stud.hslu.ch

Pascal Roth
Dorfstrasse 18
6275 Ballwil
+41 79 717 68 94
pascal.roth@stud.hslu.ch

Produktrecherche

Dozent: Markus Thalmann

Hochschule Luzern - Technik & Architektur
Interdisziplinäre Projektarbeit 2014

Horw, Hochschule Luzern - T&A, 28. Oktober 2014

Inhalt

| | | |
|----------|--|----------|
| 1 | Recherche-Tabelle | 2 |
| 2 | Kommunikation | 4 |
| 2.1 | USB | 4 |
| 2.2 | Wi-Fi | 4 |
| 2.3 | Bluetooth | 4 |
| 3 | Object-Tracking – Objekt Verfolgung | 4 |
| 3.1 | Google Obj-Tracking with OpenCV | 4 |
| 3.2 | Accord.Net | 5 |
| 3.3 | Ultrasonic / Ultraschall | 5 |
| 3.4 | Infrarot | 5 |
| 3.5 | Laser-Scanning | 5 |
| 4 | Flugobjekte | 5 |
| 4.1 | Quadrocopter | 5 |
| 4.2 | Zeppelin | 6 |
| 4.3 | Rakete | 6 |
| 5 | Fahr Antrieb | 6 |
| 5.1 | Raupenantrieb | 6 |
| 5.2 | Luftkissenfahrzeug (Hovercraft) | 6 |
| 5.3 | Pneufahrzeug | 7 |
| 6 | Drehmechanismus | 7 |
| 6.1 | Riemengetriebe | 7 |
| 6.2 | Kettengetriebe | 7 |
| 6.3 | Zahnradgetriebe | 8 |
| 7 | Wurfmechanismen | 8 |
| 7.1 | Pneumatikzylinder | 8 |
| 7.2 | Beschleunigungsräder | 8 |
| 7.3 | Katapult | 8 |
| 7.4 | Gebläsewurfmaschine | 9 |
| 7.5 | Schleuderrad | 9 |
| 8 | Versorgung | 9 |
| 8.1 | Externe Versorgung | 9 |
| 8.2 | Pneumatik | 10 |
| 8.3 | Hydraulik | 10 |

1 Recherche-Tabelle

| Themengebiet | Stichwort | Ergiebigkeit (1-10) | Trifft auf's Thema zu (1-10) | Summe | Quelle | Beschreibung |
|------------------------|--|------------------------|------------------------------------|-------|---|--|
| Kommunikation | Da eine PC oder ein Prozessor in der Regel keine Peripherie wie Motoren oder ähnliches ansteuern, wird deshalb eine Hardware benötigt, die die Ansteuerung übernimmt. Zwischen der Rechnerhardware und der Ansteuerhardware braucht es eine Kommunikation. Dafür wurde recherchiert, welches Bussystem man dafür einsetzen könnte und was die jeweiligen Vor- und Nachteile sind. | | | | | |
| | Bussystem | 6 | 6 | 12 | Bussysteme in der Automatisierungs- und Prozesstechnik (BAN 978-3-8348-0425-9) | Beschreibung div. Bussysteme mit Vor- & Nachteile |
| | Bussystem allgemein | 7 | 7 | 14 | http://alt.life.tugraz.at/LV/Skripten/bussysteme.pdf | Grundlage der Bussysteme, Beschreibung der grundlegenden Hardware |
| | Bluetooth | 4 | 5 | 9 | http://en.wikipedia.org/wiki/Bluetooth | Technische Spezifikation, Klassen und Bandbreiten der verschiedenen Versionen, Reichweiten |
| Objekterkennung | Wi-Fi | 3 | 5 | 8 | http://www.microchip.com/pagehandler/en-us/technology/wifi/products/home.html | Mögliche Module, Datenblätter und Hintergrund-Infos |
| | Um die Tennisbälle in den Korb befördern zu können, muss deren Position ert. bestimmt werden. Diese Problematik lässt sich durch Objektorientierung lösen, wobei es mehrere Optionen zu berücksichtigen gibt. Grundsätzlich muss sicherlich die optische Erkennung mithilfe einer Kamera in Erwägung gezogen werden. Wobei hier zu beachten ist, dass Objekte sowohl farblich, als auch aufgrund spezifischer Konturen unterschieden werden können. Weiter gibt es die Möglichkeit, durch Lasermessung die Distanz zu einem Objekt festzustellen, oder aber durch Laserscannen Objekte zu identifizieren. Ebenfalls sollen die Möglichkeiten von Ultraschall- und Infrarotmessung berücksichtigt werden. | | | | | |
| | Google Obj-Tracking | 7 | 8 | 15 | https://code.google.com/p/android-object-tracking/ | Google Doc for tracking objects with a android phone |
| | OpenCV | 8 | 7 | 15 | http://projectproto.blogspot.ch/2012/04/android-open-cv-object-tracking.html | Objektorientierung eines Ping-Pong Balls |
| Flugobjekte | Accord_Net | 8 | 7 | 15 | http://accord-framework.net | Objektorientierung mithilfe der Net Technologie |
| | Ultrasonic | 7 | 6 | 13 | http://cdn.intechopen.com/pdfs/wm/37776.pdf | Objektorientierung mithilfe von Sensor-Arrays |
| | Infrarot | 5 | 6 | 11 | http://www.engineering.com/Ask4/faqid/77/faqid/2730.aspx | Objektorientierung mithilfe von Infrarot Sensoren |
| | Laser-Scanning | 4 | 3 | 7 | http://www.seattlerobotics.org/encoder/2001/10/vision.htm | Distanz von Objekten erkennen |
| Fahrertrieb | Als erstes wurden diverse Möglichkeiten (Stichworte) ins Auge gefasst, wie die Bälle durch die Luft befördert werden können. Dazu gibt es schon diverse fertige Lösungen, welche mit einigen Änderungen übernommen werden können. Die Webseite für den Bau eines Quadcopters ist sehr ausführlich und genau beschrieben. Die Umsetzung ist jedoch mit viel Aufwand verbunden. Eine Alternative zum Quadcopter bietet ein Zeppelin. Auch hier konnte im Internet bereits eine ausführliche Anleitung gefunden werden. | | | | | |
| | Quadcopter | 7 | 8 | 15 | http://myfirstdrone.com/ | Quadcopter Bauanleitung |
| | Zeppelin | 3 | 5 | 8 | http://www.rc-zeppelin.com/3x6200r%203.5m%20indoor%20RC%20Blimp.html | verschiedene Zeppelin-Modelle |
| | Rakete | 6 | 3 | 9 | http://www.model-raketen.ch/luft-raketen/index.php | Bausätze für diverse Raketen |
| Drehmechanismus | Bei der Recherche des Fahrertriebs wurde hauptsächlich darauf geachtet, dass ein guter Stand des Produkts gewährleistet ist. Zum einen bietet sich hier der Raupenantrieb an. Diese Technologie hat eine grosse Kontaktfläche mit dem Boden und ist sehr manövrierfähig. Das Laufwerk kann je nach Grösse und Anforderungen spezifisch ausgelagert werden. Weiter gibt es einen Schraubenantrieb. Hier sind an der Unterseite des Produkts zwei gegenläufige Schrauben angebracht. Durch Bodenkontakt auf der gesamten Länge ist gute Stabilität gewährleistet. Ausserdem kann sich das Produkt, als Eigenheit des Schraubenantriebs, vom Punkt aus gleitmassen vor und zurück, wie auch seitwärts bewegen. Als Nachteil ist hier die schlechte Traktion auf festem Untergrund. Das Luftkissenfahrzeug schwebt dank eines Überdruckes unter dem Fahrzeug, wenige Zentimeter über dem Boden. Geleitet wird mittels eines Propellers auf dem Fahrzeug, dessen Luftstrom gelenkt wird. Zuletzt ein konventioneller Antrieb via Reifen. Hier gibt es unzählige Ausführungsmöglichkeiten von Antrieb und Lenkung. | | | | | |
| | Raupenantrieb | 7 | 8 | 15 | http://d-nb.info/1057913847/34 | Antrieb über Kettenlaufwerk. |
| | Luftkissenfahrzeug | 6 | 4 | 10 | http://www.hovercraftboote.de/07_technik/technik_d.htm | Schweben durch Überdruck unter Fahrzeug. Lenken des Luftstrom |
| | Schraubenantrieb | 3 | 2 | 5 | http://www.unusuallocomotion.com/pages/locomotion/screw-propelled-vehicles.html | Vortrieb über zwei gegenläufige drehende Schrauben |
| Drehmechanismus | Prüfahne | 9 | 9 | 18 | allgemeines Wissen | drehende Schrauben. |
| | Um den Werfer optimal auf den Korb ausrichten zu können, ist allenfalls ein Drehmechanismus nötig. Dieser besteht aus Motor und Kraftübertragung. Die Kraftübertragung sollte genau und möglichst leicht sein. Es bieten sich diverse Riemen, Ketten oder Stirnradantriebe an. Alle können in unterschiedlichen, der Anwendung angepassten Arten ausgeführt werden. | | | | | |
| | Riemengetriebe | 9 | 8 | 17 | Roboff/Matek Maschinenelemente: Normung, Berechnung, Springer 2013. | Kraftschlüssige Übertragung via Keilriemen. |
| | Kettengetriebe | 8 | 7 | 15 | Roboff/Matek Maschinenelemente: Normung, Berechnung, Gestaltung, Springer 2013, ISBN 978-3-658-02336-3 | Antriebsrad über Kette mit Abtriebsrad verbunden. |
| Wurfmechanismus | Zahnradgetriebe | 9 | 8 | 17 | Roboff/Matek Maschinenelemente: Normung, Berechnung, Gestaltung, Springer 2013, ISBN 978-3-658-02336-3 | Formschlüssige Kraftübertragung über Stirnradgetriebe. |
| | Um die Tennisbälle durch die Luft zu befördern, wird eine Abwurfmechanik benötigt. Als mögliche Lösungsansätze wurden zum einen Tennisballwurfmaschinen, als auch gängige Abwurfmechanismen erörtert. Bei den marktüblichen Tennisballwurfmaschinen kann zwischen Radantrieben und Druckluftstossmechanismen unterschieden werden. Die ergebnenannten können die Flugbahn des Bales durch einbinden eines Tralles stabilisieren. Dadurch erhöht sich die Zielgenauigkeit. Als gängige Abwurfmechanismen kommen altbewährte Systeme wie Katapult oder Schleuder in Frage. | | | | | |
| | Beschleunigungsrad | 8 | 9 | 17 | http://www.youtube.com/watch?v=02K7FIddGs | Video zu Prototypenheit |
| | Katapult | 6 | 4 | 10 | http://www.bauanleitung.org/diverses/katapult-bauanleitung/ | Video zu Katapult |
| Druckluftstoss | Geläsewurfmachine | 4 | 1 | 5 | http://www.youtube.com/watch?v=yyl_hb6CvXk | Video zu Geläsewurfmachine |
| | Druckluftstoss | 5 | 4 | 9 | http://tennisballdevices.com/tittle-prince-ball-machine/ | Prince Ballmaschine |

| | | | | | | |
|---------------------------|---|---|---|----|---|--|
| | Abwurfhöhe | 3 | 6 | 9 | http://www.itcommunity.de/data/downloads/wallpapers/wurfmaschine.jpg | Drehabwurfhöhe |
| | Wurfmaschine | 8 | 6 | 14 | http://www.doyourselfgadgets.com/2011/07/ball-throwing-machine.html | Schleudermechanismus |
| | Triebwerk | 4 | 3 | 7 | http://www.wielist.ch/ | Bauanleitung |
| Versorgungskonzept | Es wurden Quellen in den vier Bereichen zur Versorgung mit Akkumulatoren, externen Netzteilen, Pneumatik, Hydraulik ermittelt. Die Versorgung mit Hydraulik hat keine ergiebigen Quellen hervorgebracht und die Umsetzung ist mit sehr grossem Aufwand verbunden. Im Bereich der Pneumatik beschränkte man sich auf die Zylinder und Filterung der Druckluft. Bei der Versorgung mit elektrischer Energie mittels externen Netzteilen wurde nur nach handelsüblichen Netzteilen in einem Internet-Shop gesucht, da der Rest hinlänglich ist. Weiter, bei der Versorgung mit Akkumulatoren, wurden nach Typen, Gefahren und möglichen Problemen gesucht. | | | | | |
| | Strom-Akku | 7 | 8 | 15 | http://www.elektronik-kompilium.de/sites/bau/0702231.htm | Übersicht Akkumulatoren, Links zu verschiedenen Akku-Typen |
| | Strom-Akku | 8 | 7 | 15 | http://www.energie-lektion.info/akkumulator.html | Akku-Typen, Ladevorgang, Schnellladung |
| | Strom-Akku | 6 | 8 | 14 | http://www.elektronik-kompilium.de/sites/bau/1101231.htm | Blei-Akku (Pb), Verwendung für Vor- und Nachteile |
| | Strom-Akku | 7 | 7 | 14 | http://www.elektronik-kompilium.de/sites/bau/0810281.htm | Li-Ion-Akku, Verwendung für Vor- und Nachteile |
| | Strom-Akku | 5 | 5 | 10 | http://www.elektronik-kompilium.de/sites/bau/1101241.htm | NiCd-Akku, Verwendung für Vor- und Nachteile |
| | Strom-Akku | 7 | 7 | 14 | http://www.elektronik-kompilium.de/sites/bau/1101251.htm | NiMH-Akku, Verwendung für Vor- und Nachteile |
| | Strom-extern | 7 | 8 | 15 | http://de.rs-online.com/web/c/stromversorgungen/transformatoren/netzteile | Netzteile-Shop als Übersicht verfügbarer Typen |
| | Pneumatik | 6 | 6 | 12 | http://www.festo.com/wiki/de/Pneumatikzylinder | Pneumatikzylinder, Zylinderarten |
| | Pneumatik | 5 | 5 | 10 | http://www.festo.com/wiki/de/Wartungseinheiten | Wartungseinheit (enthält Filter und Ventil), Druckluftaufbereitung |
| | Hydraulik | 3 | 3 | 6 | http://www.hytec-hydraulik.de/hydraulik/hydraulikzylinder.html | Hydraulikzylinder-Shop als Übersicht verfügbarer Typen |
| | Hydraulik | 3 | 4 | 7 | http://www.hytec-hydraulik.de/hydraulik/motorenshop.html | Hydraulikpumpen-Shop, langsamlaufender Motor |

2 Kommunikation

Da eine PC oder ein Prozessor in der Regel keine Peripherie wie Motoren oder ähnliches ansteuern, wird deshalb eine Hardware benötigt, die die Ansteuerung übernimmt. Zwischen der Rechnerhardware und der Ansteuerhardware braucht es eine Kommunikation. Dafür wurde recherchiert, welches Bussystem man dafür einsetzen könnte und was die jeweiligen Vor- und Nachteile sind. Weiter ist eine Weitere Möglichkeit von Nöten, um das Startsignal Drahtlos zu übertragen.

2.1 USB

Der Universal Serial Bus ist eine gängige kabelgebundene serielle Schnittstelle, mit der Daten von einem Host an ein oder mehrere Slaves¹ zu übertragen. Die Übertragung findet differentiell statt, was eine gute Störunempfindlichkeit mit sich bringt. Es können Datenraten von $1.5 \frac{Mbit}{s}$ bis zu $10 \frac{Gbit}{s}$ realisiert werden. Der Aufbau des Systems bedingt, dass ein Master-Controller eingesetzt wird. Dies ist bei PC's standardmässig vorhanden, was bei anderen Geräten problematisch sein kann. So gibt es zum Beispiel Mobil-Phones, die nur über eine Slave-Hardware verfügen. Weiter bietet der USB-Standard diverse mechanische Formen und Grössen eines Steckers.

2.2 Wi-Fi

IEEE 802.11 auch Wi-Fi genannt, bezeichnet ein Standard, um Daten kabellos zwischen meist mobilen Geräte auszutauschen. Dabei wird ein Frequenzband im 2.4 GHz oder 5 GHz Bereich. Die Bandbreite beträgt je nach Standard zwischen $2 \frac{Mbit}{s}$ und $6.7 \frac{Gbit}{s}$. Die Reichweite beträgt zwischen 35 m bis 100 m. Wie aus dem Modul PRG2 bekannt ist, sind die Broadcast-Übermittlungen im HSLU-Netz gesperrt. Dies erschwert die Erstellung einer Datenverbindung, da die dynamisch vergebenen IP-Adressen benötigt werden.

2.3 Bluetooth

Dies ist ein Standard, mit dessen Hilfe Daten zwischen Geräten ausgetauscht werden können. Es werden Frequenzen im Bereich zwischen 2.402 GHz bis 2.480 GHz verwendet. Die Bandbreite beträgt je nach Version zwischen $1 \frac{Mbit}{s}$ und $4 \frac{Mbit}{s}$. Die Reichweite beträgt je nach Klasse zwischen 1m bis 100 m. Bluetooth verwendet ein Frequenzsprungverfahren, um allfälligen Störungen durch andere Geräte zu entgehen.

3 Object-Tracking – Objekt Verfolgung

3.1 Google Obj-Tracking with OpenCV

Es wird mithilfe einer Android Smartphone, dessen Kamera und einem Aduino Uno Controller ein Objekt verfolgt. Dazu läuft auf dem Android Smartphone eine App die mithilfe der Kamera die Objekterkennung durchführt und die Informationen an den Controller weitergibt. Es ist eine Anleitung und Source Code vorhanden. Als Framework wird OpenCV verwendet. OpenSource ist eine Bibliothek die eine Vielzahl von Bildverarbeitungs-algorithmen bereitstellt. Das Framework ist sehr gut beschrieben, es sind viele Tutorials vorhanden.

¹Peripherie-Geräte

3.2 Accord.Net

Accord.Net ist eine OpenSource Bibliothek für das .Net Framework. Es werden Code Beispiele und Tutorials angeboten. Gut Dokumentiert.

3.3 Ultrasonic / Ultraschall

Beschreibt wie die Erkennung von Objekten mithilfe von Ultraschallsensoren. Ultraschallsensoren können sehr günstig sein allerdings ist die Genauigkeit je nach anwendungsfall nicht sehr gross. Die Temperatur beeinflusst die Genauigkeit massgeblich.

3.4 Infrarot

Infrarot Sensoren geben einen Infrarot Lichtstrahl ab, ein Sensor erkennt dann die Rückstrahlung womit sich Objekte erkennen lassen. Die Distanz beträgt je nach Sensor zwischen 1 – 150 cm. Infrarot kann durch äussere Einflüsse, Lichtquellen, an Genauigkeit einbüsst.

3.5 Laser-Scanning

Die Reichweite eines Lasers beträgt je nach Art bis zu mehreren hundert Metern. Die Genauigkeit liegt je nach Auswertungshardware im Milimeterbereich. Die Kosten für Laser Systeme sind sehr hoch, wie auch das Gewicht.

4 Flugobjekte

Als Flugobjekte wurden drei verschiedene Möglichkeiten ins Auge gefasst. Dazu zählt ein Quadcopter, eine Zeppelin und eine Rakete. Die Hauptschwierigkeit besteht bei der Steuerung der Objekte während der Flugphase. Eine weitere Teilschwierigkeit ist, eine berechenbare Flugbahn zu erreichen.

4.1 Quadrocopter

Ein Quadcopter kann nach einer schon vorhandenen Bauanleitung zusammengebaut werden. Die Flugsteuerung erfolgt über diverse Beschleunigungssensoren, wodurch die Flugbahn sehr stabil gehalten werden kann. Die Traglast eines Quadcopters kann, mit den Eingebauten Motor angepasst werden. Somit ist es kein Problem auch schwerere Gegenstände zu transportieren.

Die Steuerung des Quadcopter ist sehr schwierig. Die Orientierung im Raum ist mit einer einfachen Software nicht möglich. Um eine bestimmte Flugbahn einzuhalten, benötigt man diverse Kameras, welche den Flugraum überwachen. Um eine genaue Flugbahn zu erreichen, braucht es eine aufwendige Softwarelösung. Der Quadcopter und die Steuerung sind sehr kostenintensiv.

Eine Möglichkeit, für eine effiziente Umsetzung eines Quadcopters für den Transport der Bälle ist fast Unmöglich. Die Kosten werden bei weitem überschritten. Die genaue Steuerung im Raum ist extrem schwierig und kann ohne Vorkenntnisse fast nicht realisiert werden.

4.2 Zeppelin

Der Bau eines Zeppelins ist sehr simple und kann mit wenig Mittel realisiert werden. Der Auftriebskörper kann der jeweiligen Last angepasst werden. Der Vortrieb funktioniert mit einem Einfachen Propellerantrieb.

Der Auftriebskörper für eine kleine Masse zu heben, ist sehr gross. Die Steuerung des ganzen Zeppelins verläuft sehr träge und langsam. Der Zeppelin ist sehr Anfällig gegen Windströmungen.

Aus Platzgründen, welcher der Auftriebskörper benötigt, ist der Zeppelin sehr schwierig zu realisieren.

4.3 Rakete

Die Rakete ist die schnellste Möglichkeit, ein Objekt zu beschleunigen. Der Antriebskörper kann unterschiedlichen Traglasten angepasst werden.

Die Wurfbahn einer Rakete ist auf kleine Distanz fast unmöglich zu berechnen. Eine Rakete eignet sich nur um längerer Distanzen zurückzulegen. Die Umsetzung eines Raketenantriebes ist unmöglich.

5 Fahrtrieb

Je nach gewähltem Konzept muss sich der Ballwerfer vor und zurück wie auch seitwärts bewegen können. Dies wird mittels eines Fahrtriebs realisiert. Zum einen ist der Fahrtrieb für den Vortrieb verantwortlich, zum anderen muss er auch ein sicherer Stand des Ballwerfers gewährleisten. Dies ist wichtig um die Genauigkeit des Wurfes nicht zu beeinträchtigen. Weitere Anforderungen die erfüllt werden müssen, sind die Genauigkeit und das Handling. Der Ballwerfer muss leicht und schnell rangierbar sein und sich möglichst genau auf den Korb ausrichten können.

5.1 Raupenantrieb

Ein Raupenantrieb vereint viele Vorteile auf sich. Er bietet die im Vergleich grösste Auflagefläche auf der Unterlage. Dies ist gleichbedeutend mit der besten Standfestigkeit. Das Laufwerk kann gefedert oder ungefedert ausgeführt sein. Bei der ungefederten Variante kann ein Wurf nahezu ohne Vibrationen ausgeführt werden, da keine Federnden Elemente vorhanden sind. Ein weiterer Vorteil ist die hervorragende Rangierbarkeit. Werden die beiden Raupenkettantriebe gegenläufig angetrieben, kann sich der Ballwerfer an Ort drehen. Nachteilig sind die vielen Komponenten die für den Antrieb nötig sind. Das Laufwerk besteht aus Antriebsrad und je nach Länge aus mehreren Laufrädern. Diese alle müssen gelagert und geführt werden.

5.2 Luftkissenfahrzeug (Hovercraft)

Beim Luftkissenfahrzeug wird unter dem Rumpf ein Überdruck erzeugt. Auf diesem Luftkissen kann das Fahrzeug vorangehen. Der Rumpf ist mit einer abriebfesten Kunststoffgewebeschräge versehen, welche das Luftvolumen möglichst unter dem Fahrzeug hält. Der Vortrieb und die Lenkung wird mittels eines Propellers auf dem Fahrzeug dessen Luftstrom gelenkt wird, realisiert. Ist der Auftriebsmotor ausgeschaltet, liegt das ganze Fahrzeug auf dem Boden auf, was eine sehr gute Standfestigkeit für den Wurf gibt. Durch

die Gewebeschrürzen welche zu diesem Zeitpunkt nach wie vor unter dem Fahrzeug befindet, ist kein komplett waagrechter Stand gewährleistet. Auch sind sehr viele Komponenten verbaut, was sich negativ auf das Gewicht auswirkt.

5.3 Pneufahrzeug

Der Ballwerfer steht auf drei oder mehr Rädern. Um einen sicheren Stand zu gewährleisten sollten mindestens zwei Achsen an je zwei Räder verbaut werden. Die Räder können je nach Anforderungen verschieden ausgeführt sein. Luftbefüllt, mit Schlauch, Tubeless oder auch als Vollmaterial. Der Vorteil von Vollmaterialrädern ist der gute Stand, das heisst es gibt keine Federwirkung durch den Rückstoss des Wurfes. Der Antrieb kann in eine Achse integriert werden und bedarf keiner grösseren Anpassungen. Ein Nachteil ist die Lenkung. Es muss eine Lenkung an mindestens einer Achse realisiert werden. Diese kann je nach Anforderung und Platzverhältnisse relativ komplex ausfallen.

6 Drehmechanismus

Falls der Werfer keine seitlichen Bewegungen ausführen kann, muss er sich mithilfe eines Drehmechanismus auf den Korb einstellen können. Diese Drehung kann auf verschiedene Weise realisiert werden. Die Anforderung ist, dass sich der Werfer bei Bedarf in einem bestimmten Winkelbereich nach links und rechts bewegen kann. Angetrieben von einem Elektromotor muss diese Verdrehung so präzise sein, dass ein exakter Wurf möglich ist. Weiter spielt nach den Produkteanforderungen auch die Geschwindigkeit der jeweiligen Verschiebung eine Rolle. Die gewählte Art der Kraftübertragung muss demnach geringe Trägheit aufweisen und kleine aber schnelle Bewegungen ermöglichen.

6.1 Riemengetriebe

Bei Riemengetrieben wird die zu übertragende Kraft formschlüssig oder kraftschlüssig mit einem Zugmittel übertragen. Als kraftschlüssig übertragende Zugmittel werden Flach-, Keil- und Keilrippenriemen eingesetzt. Demgegenüber sind die Synchronriemen (Zahnriemen), die formschlüssig übertragen.

Ein grosser Vorteil dieser Technologie ist, dass sie in allen erdenklichen Lagen eingesetzt werden kann. Auch können mit nur einer Getriebestufe sehr grosse Übersetzungen erreicht werden. Der Aufbau ist im Vergleich einfach und preiswert. Als Nachteil zu werten ist die elastische Kraftübertragung. Bei hohen Anfahrmomenten dehnt sich der Riemen um einen gewissen Wert, wobei Schlupf entstehen kann. Der Platzbedarf um eine gewisse Kraft zu übertragen ist grösser als bei anderen Prinzipien. Weiter zu beachten ist die elektrostatische Aufladung, die es durch Reibung gibt.

6.2 Kettengetriebe

Kettengetriebe gehören ebenfalls zu den Zugmittelgetrieben. Überwiegend waagrecht verbaut sind sie eine Formschlüssigen Kraftübertragung zwischen Antriebs- und Abtriebswelle.

Gegenüber dem Riemengetriebe bieten sie den Vorteil der schlupffreien und konstanten Kraftübertragung. Bauartbedingt ist keine Vorspannung der Kette erforderlich. Dies führt zu geringeren Lagerbelastungen. Bei gleicher Belastbarkeit können sie kleiner ausgeführt werden. Ein Negativpunkt ist der Preis. Kettengetriebe sind teurer, als Riemengetriebe derselben Leistungsstufe.

6.3 Zahnradgetriebe

Diese Getriebe zeichnen sich durch kompakte Bauweise und hohen Wirkungsgrad aus. Auch hier herrscht ein Formschluss, also eine starre Verbindung ohne Schlupf. Zahnradgetriebe bestehen aus einem oder mehreren Zahnradpaaren. Je nach Art des Getriebes können Kraftumlenkungen in verschiedene Richtungen erreicht werden. Hier ist jedoch zu beachten, dass sich der Wirkungsgrad je nach Art wie die Kraftumlenkung erreicht wird, drastisch abnimmt. Mit nur einem Zahnradpaar können nicht so grosse Wellenabstände überbrückt werden, wie mit einem Zugmittelgetriebe. Durch mehrere Zahnradpaare, sind sehr grosse Drehzahl – Drehmoment Wandlungen möglich. Diese sind aber auch dementsprechend schwerer.

7 Wurfmechanismen

Falls die Bälle abgeworfen werden müssen, wird eine Wurfweite zwischen einem und zwei Metern benötigt. Diese wird mit folgenden Möglichkeiten realisiert:

7.1 Pneumatikzylinder

Pneumatikzylinder eignen sich sehr gut für die Anwendung als Stossmechanismus. Sie zeichnen sich durch hohe Geschwindigkeiten (50 bis $1500 \frac{mm}{s}$) sowie mittlere Kräfte () aus. Die Anschaffungskosten liegen bei ungefähr 60.- CHF, je nach Dimensionierung. Um die Endlagen abzufragen verwendet man Zylinder mit eingebauten Magneten, welche mittels Sensoren abgefragt werden. Die Stossgeschwindigkeitsregelung erfolgt in den meisten Fällen durch eine Abluftdrosselung.

7.2 Beschleunigungsräder

Die heutigen Tennisballwurfmaschinen sind nach dem Prinzip von zwei Beschleunigungs-rädern aufgebaut. Diese drehen gegeneinander mit hoher Drehzahl und beschleunigen den Ball auf seine Abwurfgeschwindigkeit. Durch unterschiedliche Drehzahlen des Oberrades zum Unterrad kann ein Drall in Form von „Topspin“ oder umgekehrt in Form von „Slice“ dem Ball gegeben werden. Dieser stabilisiert die Flugbahn.

Der Ball wird beim Durchlaufen der Räder leicht gequetscht und entspannt sich danach beim Austritt aus den Rädern, um genügend Reibung zum Rad zu erhalten. Durch den Abschuss werden die Beschleunigungsräder abgebremst und müssen danach wieder für den nächsten Ball beschleunigt werden. Die Anforderungen an die Motoren sind relativ hoch, da diese einen hohen Drehzahlbereich sowie ein hohes Drehmoment aufweisen sollten.

7.3 Katapult

Katapulte wurden bereits in der Antike und dem Mittelalter verwendet um Geschosse abzufeuern. Es wird unterschieden zwischen einarmigen und zweiarmigen Katapulten. Die zweitgenannten sind unter dem Namen Balliste besser bekannt. Sie nutzen die Kraft durch eine Torsionsfeder oder bei grösseren Katapulten durch ein Gegengewicht. Für kleine Ballisten können auch elastische Materialien die benötigte Kraft zur Verfügung stellen. Da die Katapulte für jeden Schuss neu gespannt werden müssen sind sie relativ langsam in der Schusskadenz.

7.4 Gebläsewurfmaschine

Mittels eines Gebläses wird ein Rohr mit Luft durchströmt. In dieses Rohr werden die Bälle durch eine Öffnung eingelassen. Da die Luft dem Ball nicht vollständig ausweichen kann wird dieser beschleunigt und durch das Rohr hinausbefördert. Diese Lösung ist eher nachteilhaft, da es hohe Anforderungen an den Volumenstrom und die Dichtheit des Rohres stellt.

7.5 Schleuderrad

Mithilfe eines Schleuderrades können die Bälle auf die benötigte Geschwindigkeit beschleunigt werden. Durch die wirkende Zentripetalkraft und die Umfangskraft werden die Bälle nach vorne geworfen. Dazu benötigt es einen Ausklinkmechanismus um die Bälle im richtigen Moment loszulassen. Vorteil dieser Wurfart ist, dass eine hohe Wurfkadenz erzielt wird. Die Schwierigkeit dieser Möglichkeit ist es, dass der Ausklinkmechanismus auf dem Rad ausgelöst werden muss und diese Steuersignale auf den Drehmechanismus gelangen müssen.

8 Versorgung

Eine Möglichkeit um das Produkt mit Energie zu versorgen, ist ein Akkumulator. Es gibt verschiedene Typen: Blei-Akkus, Li-Ionen-Akku, Nickel-Cadmium-Akku (NiCd), Nickel-Metallhydrid-Akku (NiMH). Jeder Typ hat verschiedene Vor- und Nachteile, die in der Tabelle 2 ersichtlich sind.

Ein grosser Vorteil besteht darin, dass ein Akkumulator nicht Teil des Produktgewichts ist. Wichtig für die anschliessende Auswahl des Akkumulators sind die Spannung, Strom, Kapazität des Akkumulators. In dieser Technologierecherche beschränkt man sich auf Eckdaten, die die Akkus auszeichnen, wie in der Tabelle 1 ersichtlich.

| | Energiedichte ($\frac{Wh}{kg}$) | Wirkungsgrad | Memory-Effekt |
|-----------|-----------------------------------|--------------|---------------|
| NiCd | 40-60 | 70 | Ja |
| NiMH | 70-90 | 70 | Nein |
| Li-Ion | 120-210 | 90 | Nein |
| Blei (Pb) | 30 | 60-70 | Nein |

Tab. 1: Übersicht der Akkumulatoren

8.1 Externe Versorgung

In diesem Abschnitt ist die Versorgung mit Energie via Netzteil gemeint. Ein Vorteil eines Netzteils ist die stabile Energie- / Stromversorgung. Da eine Zuführung von einer Steckdose zum Spielfeld gewährleistet sein wird, fällt dies als Nachteil weg. Als Nachteil kann man jedoch auflisten, dass man das Netzteil nicht als Ballast verwenden kann.

| | Vorteil | Nachteil |
|-----------|--|---|
| NiCd | <ul style="list-style-type: none"> - Lange Lebensdauer - Wartungsfreie Bauform | <ul style="list-style-type: none"> - In der EU verboten! - Memory-Effekt (Kapazitätsverlust) - Bei Defekt, sehr umweltschädlich |
| NiMH | <ul style="list-style-type: none"> - Hohe Kapazität - Geeignet für Hochstromanwendungen | <ul style="list-style-type: none"> - Geringes Gewicht (kein Ballast) - Hohe Selbstentladung 15% pro Monat |
| Li-Ion | <ul style="list-style-type: none"> - 5 Jahre funktionstüchtig - Hohe Energiedichte - Selbstentladung 1% pro Monat | <ul style="list-style-type: none"> - Empfindlich auf falsche Behandlung - Unter 1.5V kommt es zu Brandgefahr - Geringes Gewicht (kein Ballast) |
| Blei (Pb) | <ul style="list-style-type: none"> - 6 Jahre funktionstüchtig - Hohe Strombelastbarkeit - Hohes Gewicht (als Ballast) | <ul style="list-style-type: none"> - Selbstentladung 1% pro Tag - Nicht für mobilen Einsatz geeignet |

Tab. 2: Übersicht Vor- Nachteile der Akkumulatoren

8.2 Pneumatik

Eine Versorgung mit Druckluft ist aufwendig und muss beim Spielfeld zur Verfügung gestellt werden. Ansonsten müsste man einen Kompressor mit Wartungseinheit organisieren. Zudem sind die Komponenten (Zylinder, Ventile, ...) im Neuzustand sehr teuer im Einkauf.

8.3 Hydraulik

Die Versorgung mit Hydraulik-öl ist noch aufwendiger als jene mit Druckluft. Es muss ein eigenes System mit Pumpe, Schläuchen, Hydrauliköl und teuren Komponenten erstellt werden. Zudem entsteht bei einem Defekt resp. Unfall mit Hydrauliköl schnell ein grosser Sachschaden und erfordert einen grossen Reinigungsaufwand.