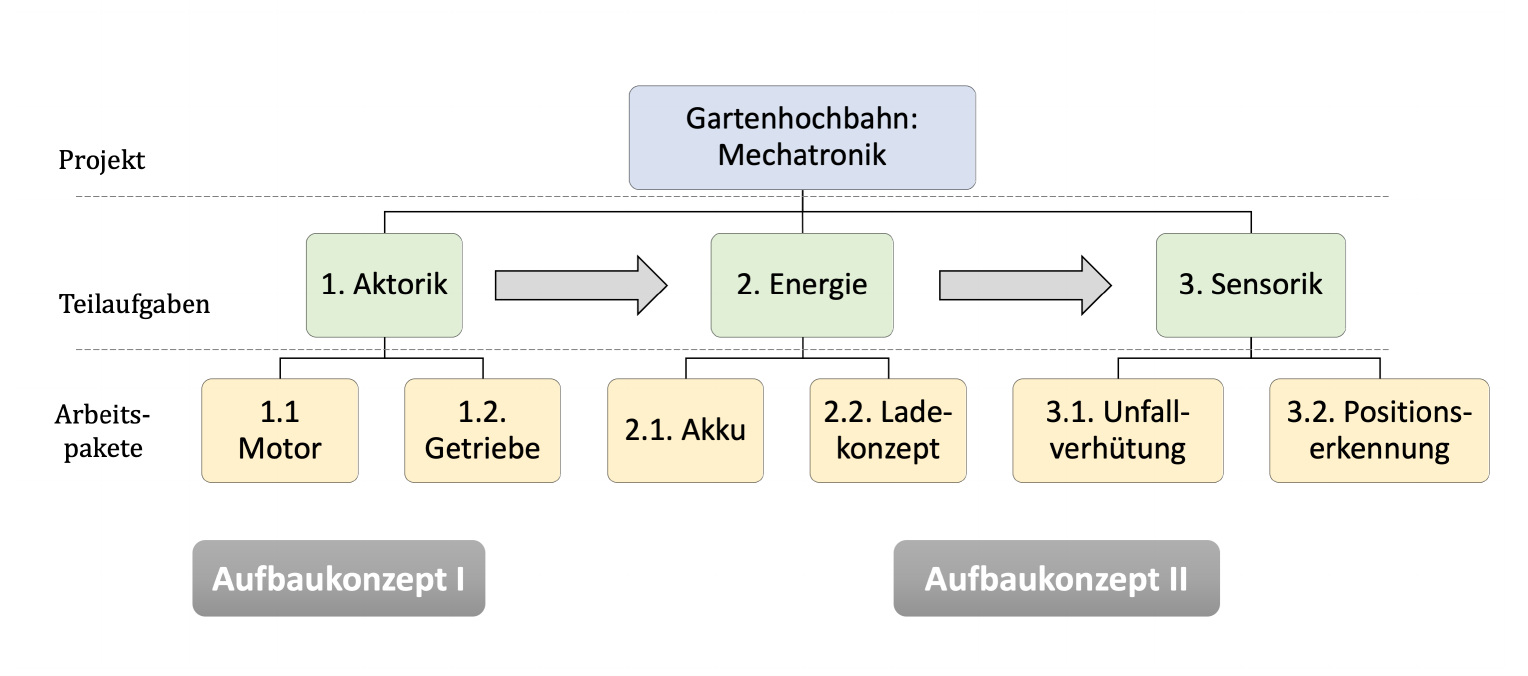
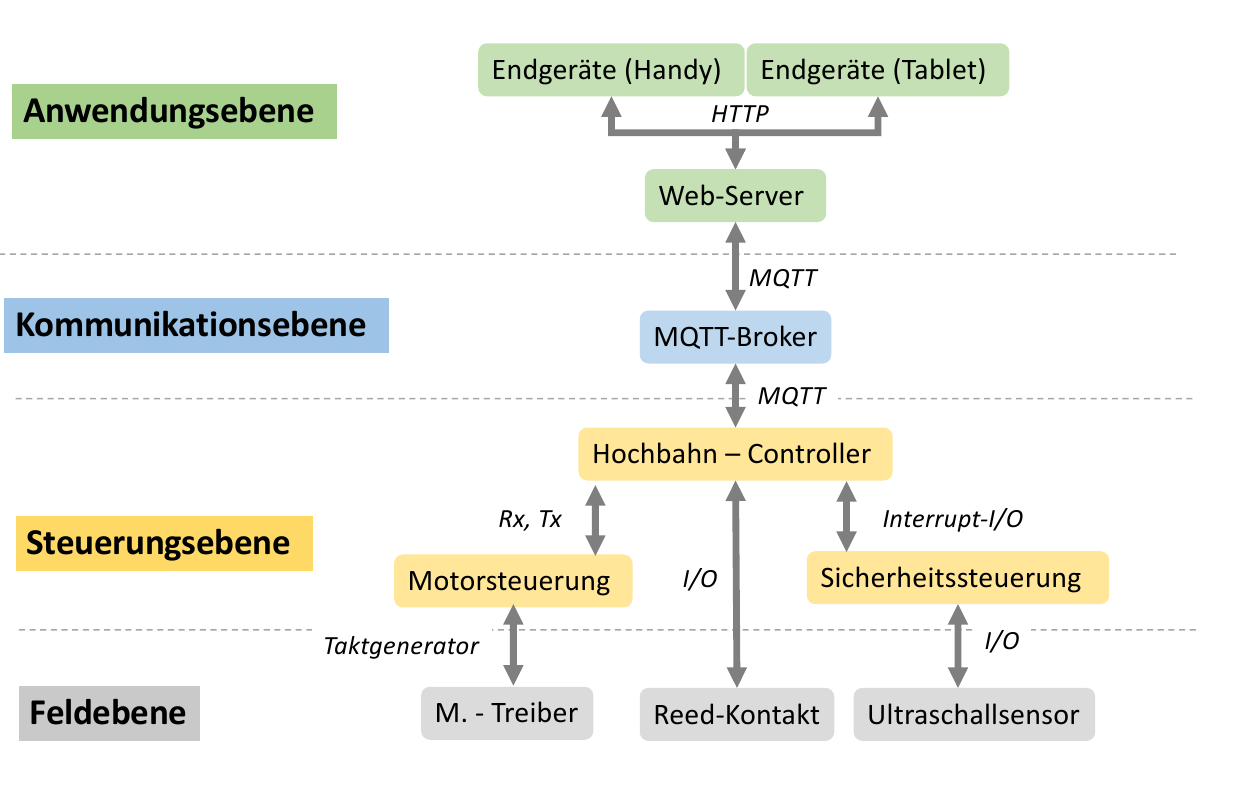
**Meeting Gartenhochbahn 2.12.**

****

|  |  |
| --- | --- |
| **Gesamtaufbau** | * Triebwagen konstruiert * Fertigungsmethode festgelegt * Möglichkeiten der Fertigung besprochen (Ausbildungsabteilung) * Kippmoment (wird dokumentiert) |
| **1.1 Motor** | * Theoretischer Hintergrund & Recherche Schrittmotor * Auswahl & Bestellung * Tests zum Motor & Treiber erfolgt * Driver-Library begonnen * Motoransteuerung überarbeitet |
| **1.2. Getriebe** | * Auslegung * Konstruktion aller Getriebeteile * Zahnriemen ausgelegt & bestellt * Prototypen gedruckt & getestet |
| **2.1. Akku** | * Erforderliche Leistung berechnet * Spannungskonverter ausgewählt * Bauteile bestellt |
| **2.2. Ladekonzept** | * Konzept aufgestellt * Bauteile ausgewählt & bestellt |
| **3.1. Kollisionsvermeidung** | * Theoretische Grundlagen * Konzept & Auslegung * Bestellung Bauteile |
| **3.2. Positionserkennung** | * Konzept & Schnittstelle aufgestellt |

****

# Fragestellungen:

* Erfassung der Schrittmotor Position über denselben Controller wie auch die Motorsteeuerung?
  + Threading möglich?