

# Diplomarbeit: Lastenroboter

Höhere Technische Bundeslehranstalt Graz Gösting  
Schuljahr 2024/25



**Diplomanden:**

Daniel Schauer 5AHEL  
Simon Spari 5AHEL  
Felix Hochegger 5AHEL

**Betreuer:**

Prof. DI. Gernot Mörtl

# Eidesstattliche Erklärung

Wir erklären an Eides statt, dass wir die vorliegende Diplomarbeit selbstständig und ohne fremde Hilfe verfasst, keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt und die den benutzten Quellen wörtlich und inhaltlich entnommenen Stellen als solche erkenntlich gemacht haben.

---

Ort, am TT.MM.JJJJ

---

Daniel Schauer

---

Simon Spari

---

Felix Hohegger

# Danksagung

An dieser Stelle möchten wir unseren aufrichtigen Dank aussprechen.

Ein besonderer Dank gilt Herrn Prof. DI Gernot Mörtl für seine wertvolle Unterstützung, seine fachliche Begleitung und seine konstruktiven Anregungen während der gesamten Arbeit. Seine Expertise und sein Engagement haben maßgeblich zum Gelingen dieser Diplomarbeit beigetragen.

Ebenso danken wir unseren Freunden, insbesondere Michael Johannes Anderhuber, für seine Unterstützung beim Schweißen des Gehäuses. Sein handwerkliches Geschick und seine Hilfe waren für die Umsetzung unseres Projekts von großem Wert.

Unser großer Dank gilt zudem unserem großzügigen Sponsor, "Vogl Baumarkt Rosental", für das Sponsoring des Metalls für das Gehäuse. Durch diese Unterstützung konnten wir unser Projekt in dieser Form verwirklichen.

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>4</b>
1.1	Kurzzusammenfassung . . . . .	4
1.2	Abstract . . . . .	5
<b>2</b>	<b>Projektmanagement</b>	<b>6</b>

# 1 Einleitung

## 1.1 Kurzzusammenfassung

Zusammenfassung vom Projekt.

## **1.2 Abstract**

Abstract vom Projekt.

## 2 Projektmanagement