

) 2 J R e ! « 1 c n " k √ 6 * ; \$ D q h b ≈ 1/3 ^ e y ≈ 2/3 % G l M n ≈ 2/3 f s ≈ 1/3 x ≈ 2/3 g
+ m : ¼ B @ : W C ≈ < 5 f E % T q F j ≈ 2/3 H m v A d ≈ 1/3 x ≈ 2/3 K p ≈ 1/3 k ≈ 2/3 n
a ? S é j Y « ö 4 b > 0 c ≈ 1 / b ≈ 1/3 q ≈ 2/3 a D c M n ≈ 2/3 k ≈ 1/3 g ≈ 2/3 m

Vorvertrag Maturaarbeit

	Name	Vorname	Klasse
Schülerin / Schüler	Morozov	Vladimir	3A
Betreuerin / Betreuer	Rohner	Dominik	

Themenbeschreibung	Einen funktionstüchtigen 6-Achsen-Roboterarm von Grund aus konstruieren, das mit hoher Genauigkeit sich in alle Richtungen bewegen kann.
Mögliche > Teilthemen > Fragestellungen > Thesen	<p>Mechanik (Forward/Inverse Kinematics) 3D-Druck (Gerüst, Anschlüsse, etc.) Elektronik (PCB, Motoren, Sensoren, etc.) Programmieren (Kontrollsoftware, Berechnung, Evaluierung, etc.)</p> <p>Ein wichtiger Punkt der Arbeit ist, dass der Fokus auf Genauigkeit und Geschwindigkeit gesetzt wird, da das meistens das grösste Problem mit Einsteigenden Roboterarmen ist. Somit kann man genaue Aufgaben erledigen, wie z.B. Schreiben/Malen oder bei reproduzierbaren Bewegungen.</p> <p>Das Ziel der Arbeit ist zu zeigen, wie man von einer Idee zu einem fertigen Produkt kommen kann (Planung, Prozess, Produkt).</p> <p>Zusätzlich ist es eine Herausforderung an mich, meine Kenntnisse, meine Fähigkeiten zu nutzen.</p> <p>Es sollte auch einen Eindruck stellen, zu was ich fähig bin.</p>

Datum	Unterschrift Schülerin/ Schüler	Unterschrift Betreuerin/ Betreuer
Basel, den		

Dieses Dokument bis spätestens **2. Dezember 2024** im **Portal für Schüler*innen** hochladen.