Sitzungsprotokoll  
Team Pisa (Nr. 5)

|  |  |
| --- | --- |
| **Ort** | Online TEAMS |
| **Datum, Zeit** | 13.11.2022 13:00 –14:45 |
| **Anwesende** | Levi Diener  Bejan Bejtulai  Shala Shqipdon  Shemshi Shakjir  Timon Fanac |
| **Abwesende** | Franco Zaffonatto |
| **Protokollführer** | Levi Diener |
| **Leitung** | Levi Diener |

**Traktanden**

[1 Protokoll der letzten Sitzung 2](#_Toc117159994)

[1.1 Genehmigung 2](#_Toc117159995)

[1.2 Pendenzen 2](#_Toc117159996)

[2 Themen 2](#_Toc117159997)

# Protokoll der letzten Sitzung

## Genehmigung

Das Protokoll der letzten Sitzung wird genehmigt und verdankt.

## Pendenzen

-Liste für elektrische Komponenten für das Konstruieren des 3D-Konzeptes. Die elektrischen Komponenten müssen massgetreu gezeichnet/gedownloadet werden und ins 3D integriert werden. T.F.

-Vorhandene oder andere Greifersysteme genau überlegen und alle Komponenten auf Machbarkeit prüfen. Alle

**-**Wieviel Kraft muss aufgewendet werden, um Klötze zu heben und kann das Greifersystem bzw. der Motor das halten. Maschinenbau

# Themen

-Roboterbreite Durchmesser 150mm wäre optimaler, dass auch Holzklötze seitlich an der Bande greifbar werden. Programmiertechnisch einen einfacheren Aufwand, da keine zusätzliche Logik erfunden werden muss.

-Linear Führung nur mit Gewindestange und Rundstahlstange. Greifer von aussen durch Blech greifen. Problemstellung ist die Stabilität. Platz schaffen auf der Seite zwischen Greifer und Treiber. Räder eventuell dünner machen oder dünnere kleiner Schrittmotoren finden.

-Servomotoren für Türöffnung der Kamera.

-Winkel der Pixy CAM festgelegt. 60° horizontal 40°vertikal für das optimale Blickfeld. 150mm hoch der Turm würde reichen für ein genügend hohe Höhe.

-Räder so dünn wie möglich das es Platz gibt für den Greifer.

-Greifer System «Wäscheklammer» wird angeschaut mit Feder. Grösserer Krafthebel muss her. Gewinde wie geht das rein?

-Für das Zahnrad Übertragungsmöglichkeiten und Machbarkeit von Schienen mit Zahnräder diskutiert.