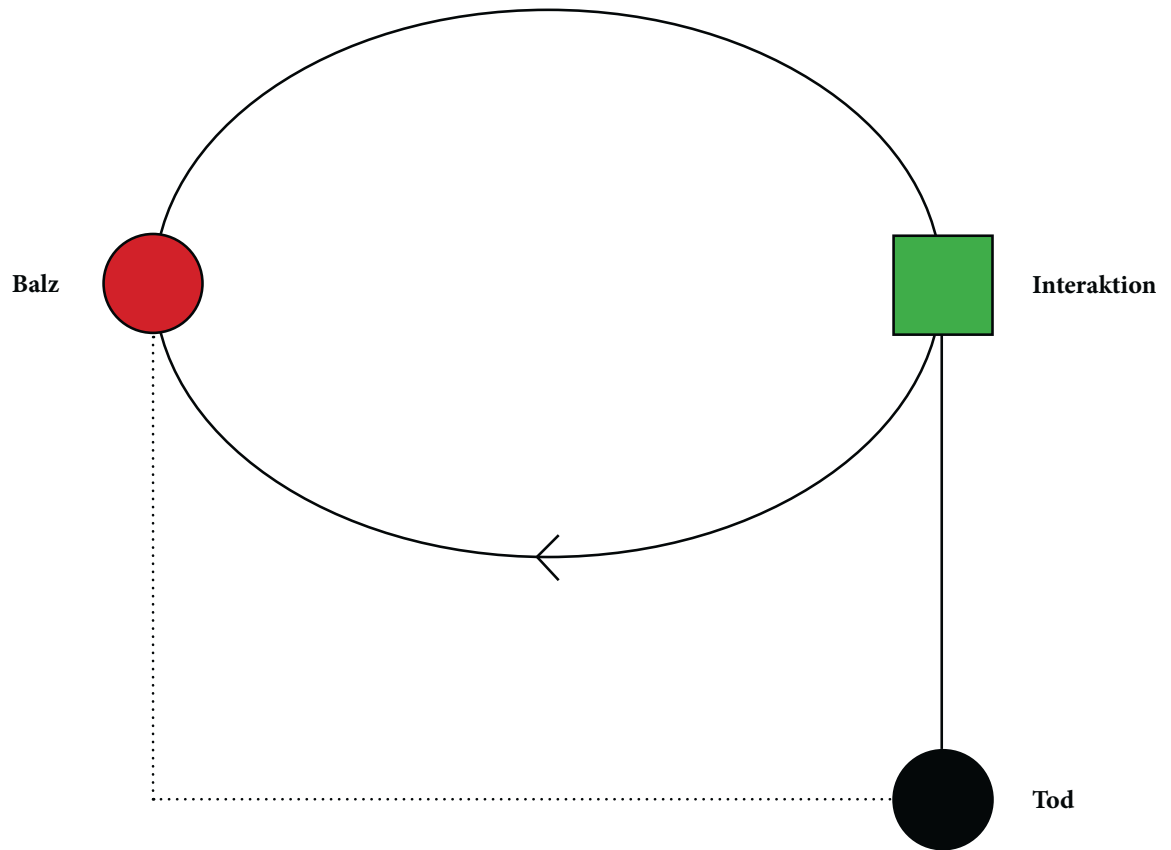
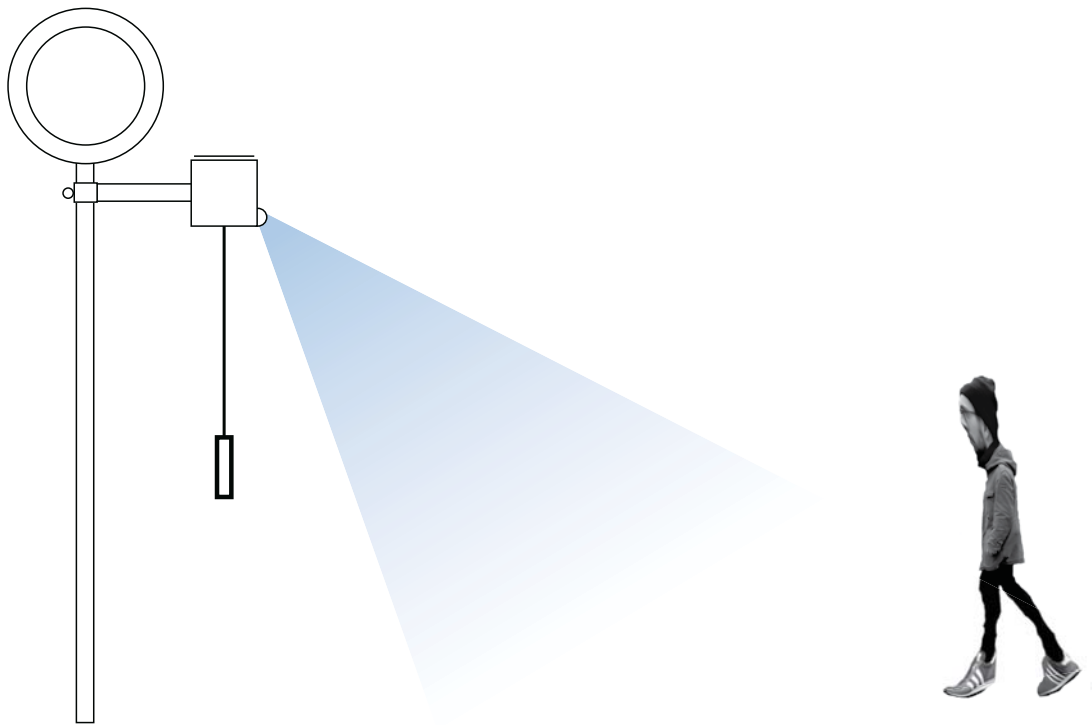
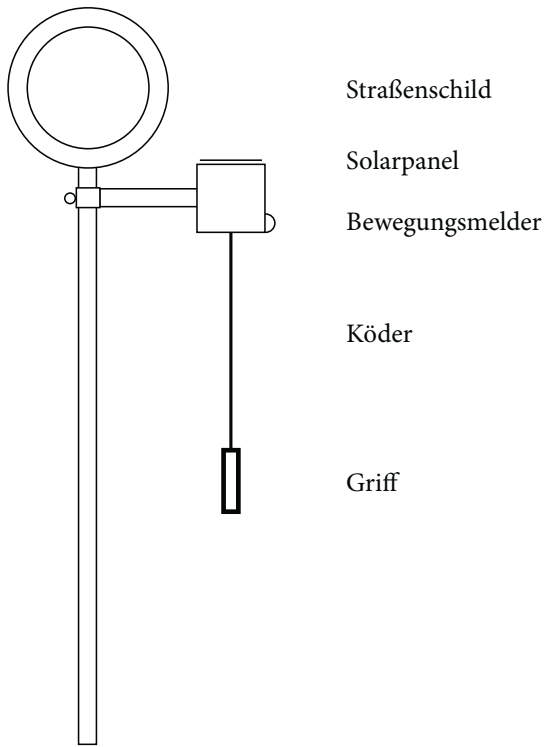


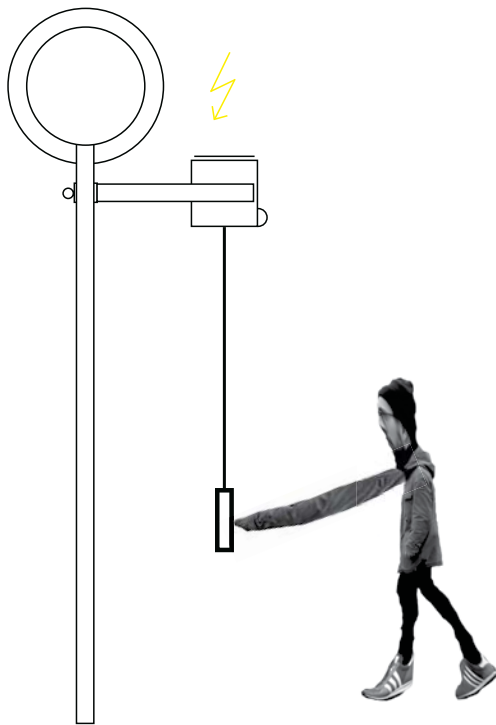
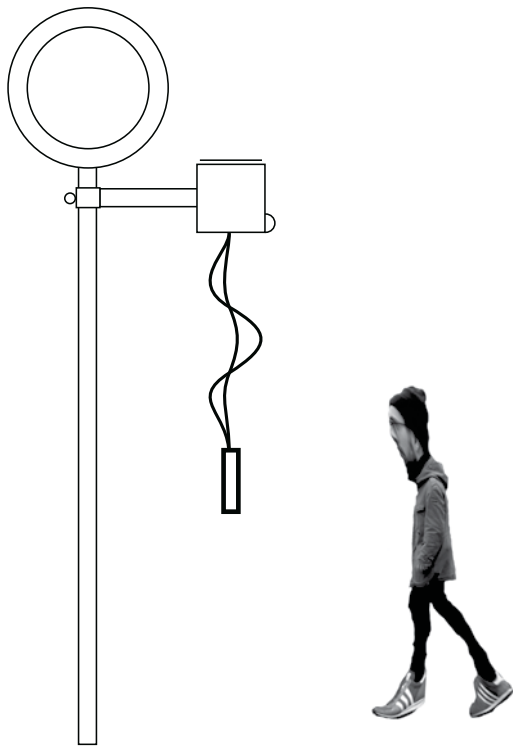
Memento Mori ist ein mechanisches Lebewesen und lebt an einem Laternenpfahl. Sein einziges Ziel ist es , am Leben zu bleiben. Vorbeigehende Passanten werden durch eine schwingende Schnur angelockt und zur Interaktion aufgefordert. Durch Ziehen an der Schnur wird eine Feder gespannt, die dafür sorgt, dass der nächste wieder angelockt werden kann.

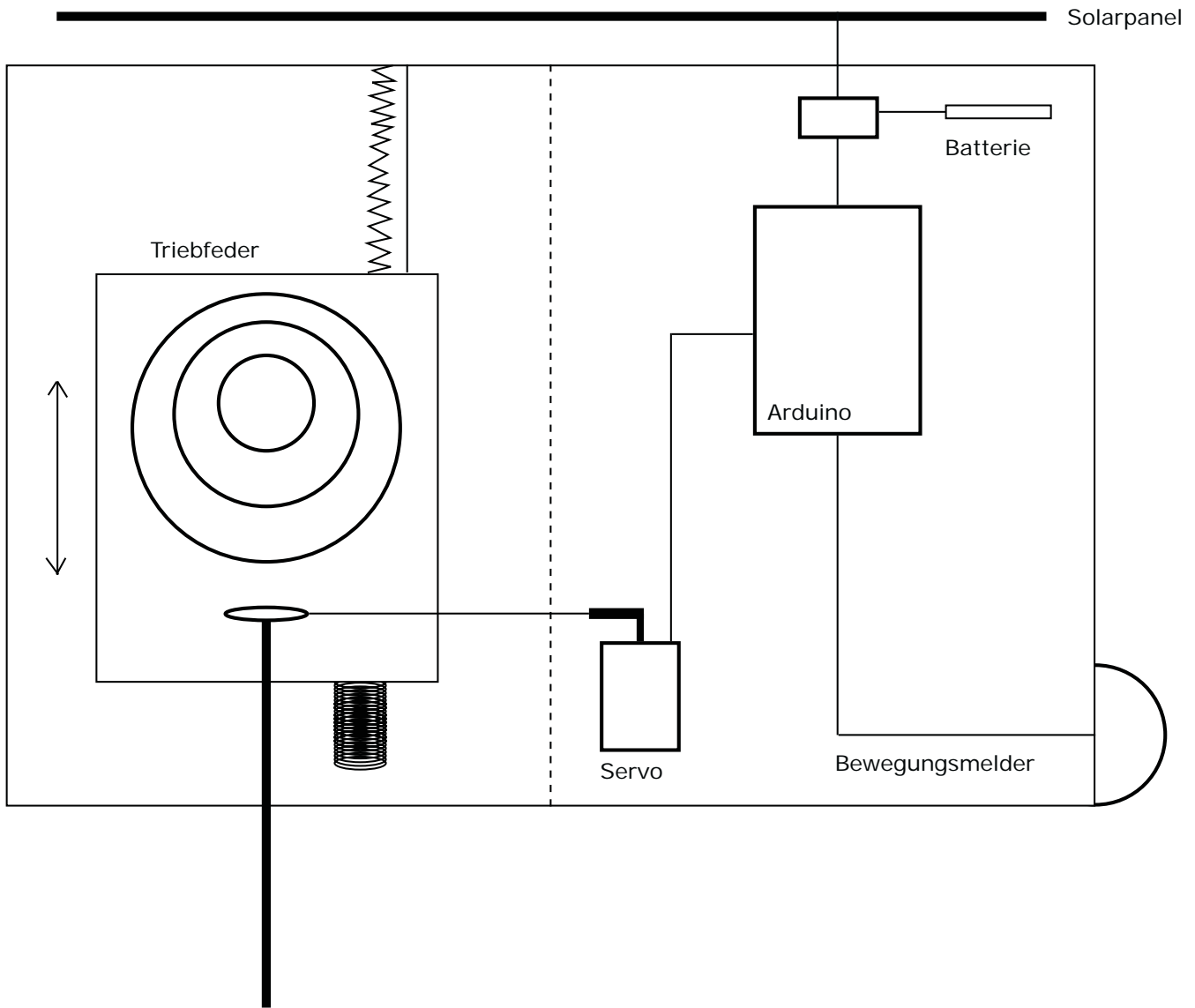
Die mechanischen Bauteile stammen aus verschiedenen defekten Druckern, und erwachen so, neu zusammengesetzt, zum Leben.

Es ist auf Menschen angewiesen und abhängig von deren Reaktionen. Um zu überleben es notwendig aufzufallen und neugierig zu machen.







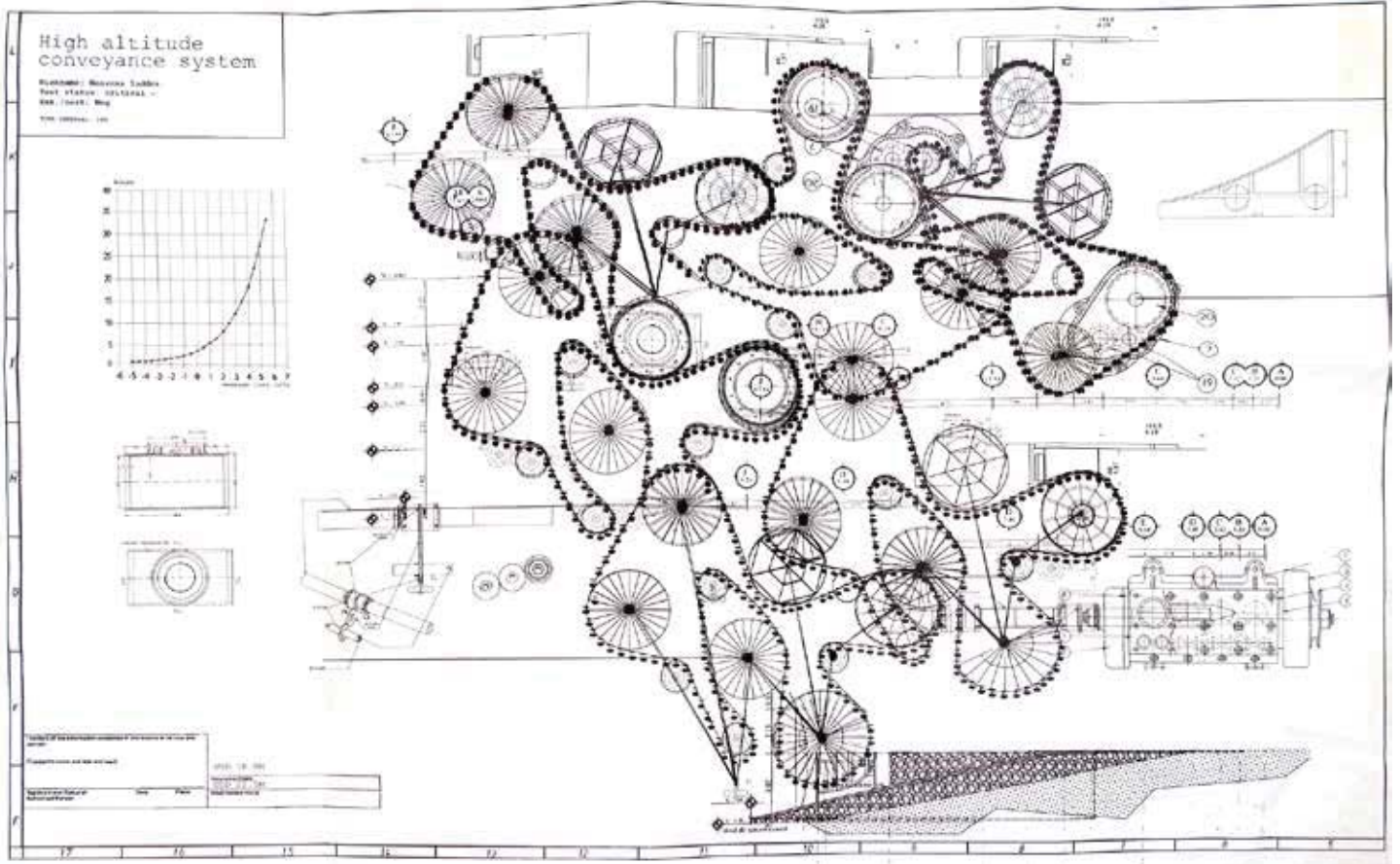


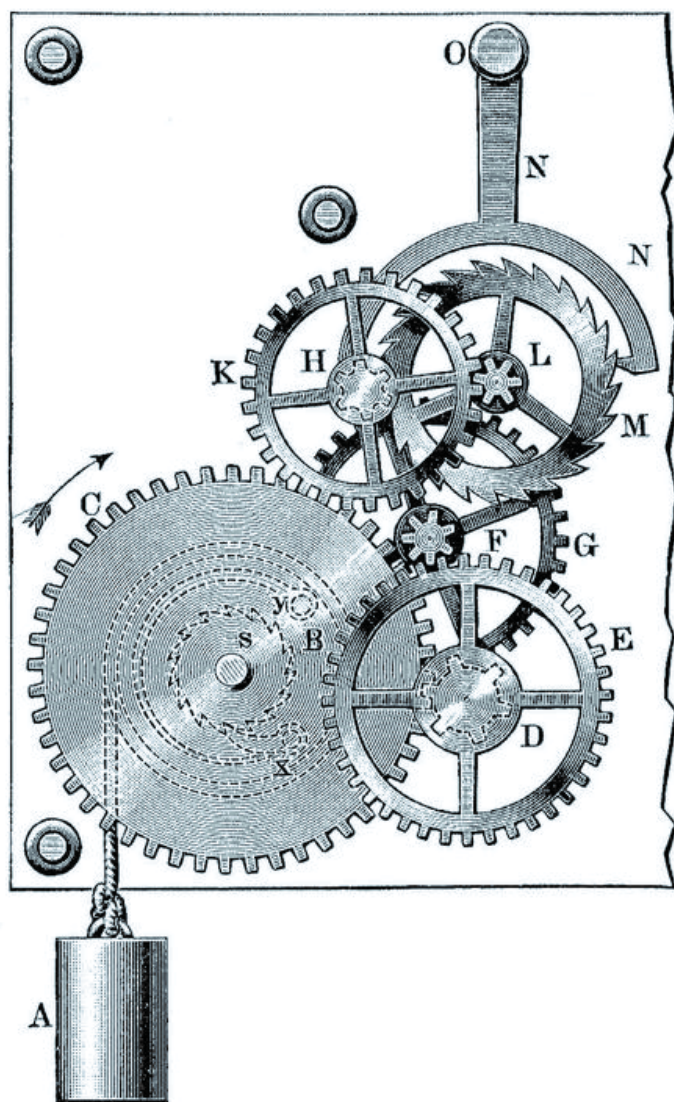
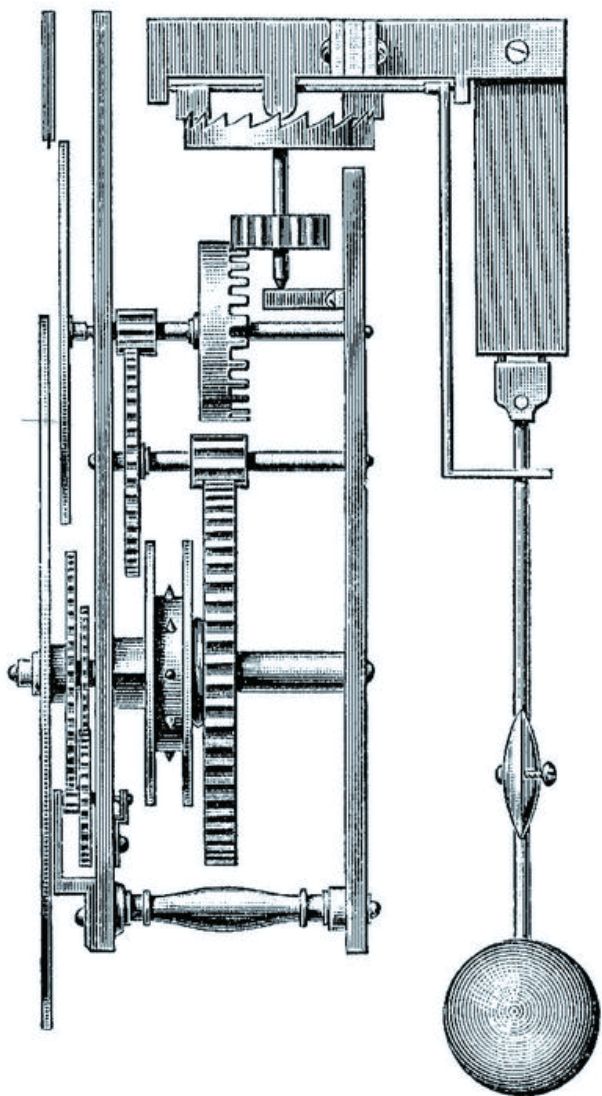
Der Mechanismus ist in 2 Bereiche aufgeteilt:

1. Elektronischer Teil, Ein Arduino läuft mit einem Akku, der Solarbetrieben ist.

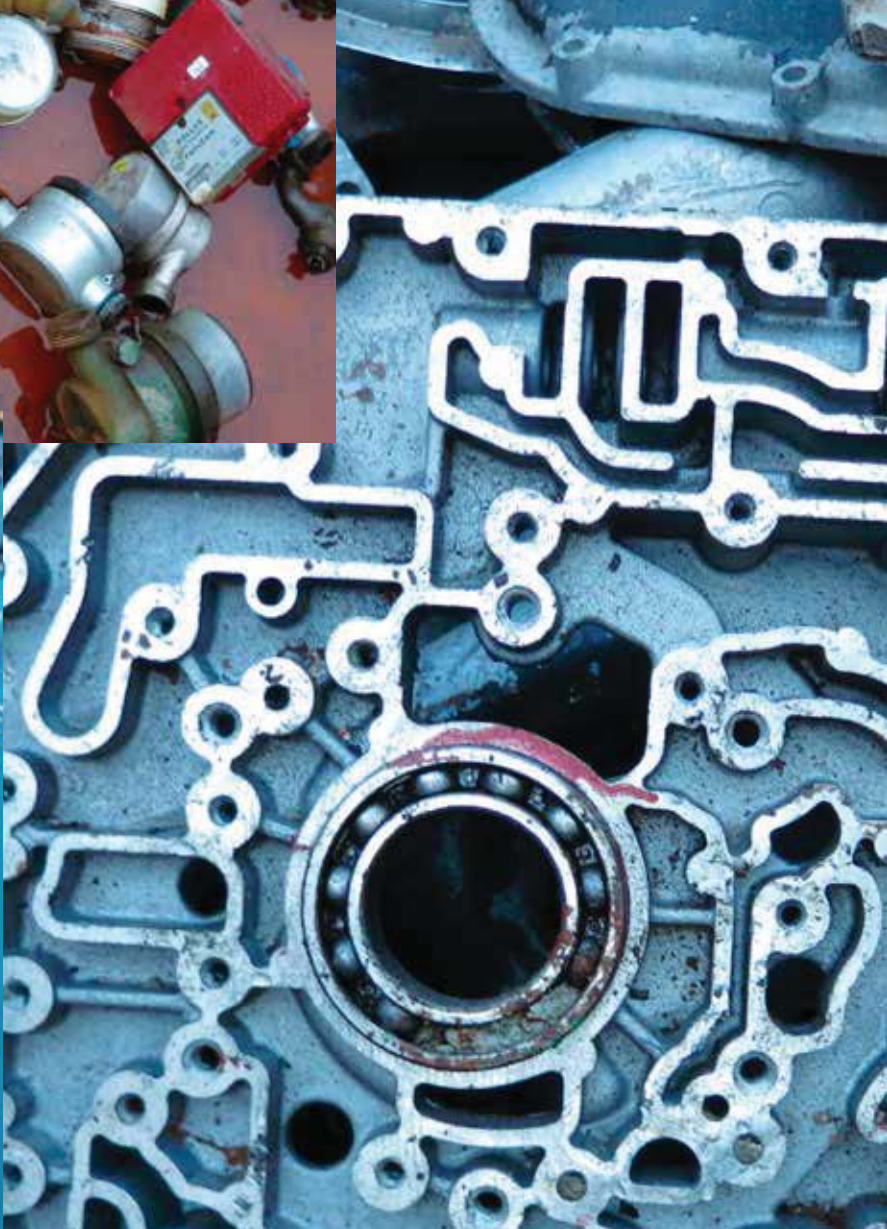
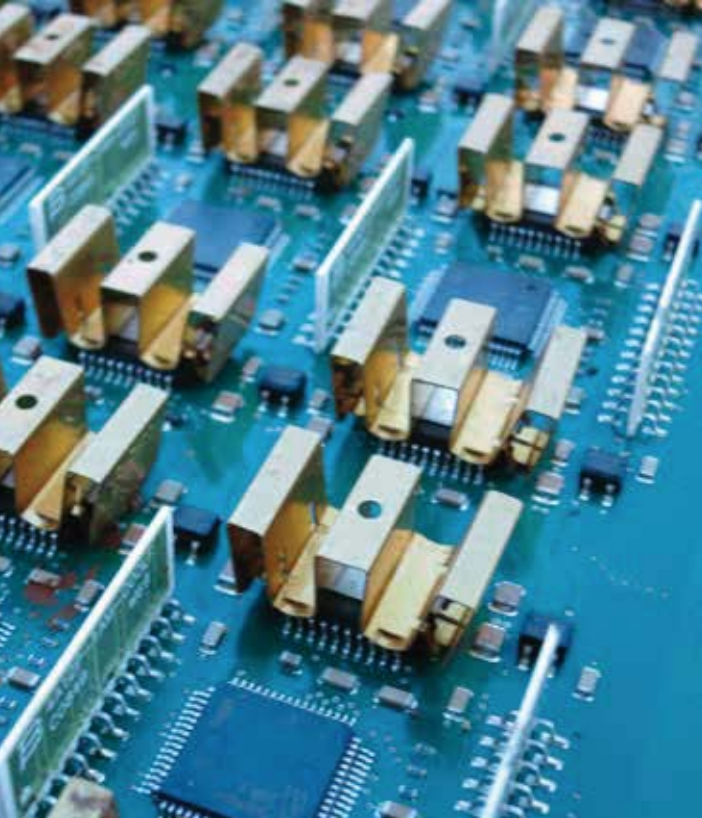
Wenn der Bewegungssensor anschlägt wird mit dem Servomotor die Entrieglung gelöst und die Schnur kann sich drehen.

2. Mechanischer Teil, Die Feder mit Getriebe werden aufgezogen, wenn man an der Schnur zieht und lassen die Schnur drehen, wenn der Servo auslöst.









Teile

Die beweglichen Teile, also Zahnräder, Achsen und die Triebfeder bilden das Herzstück der Mechanik und stammen alle aus aussortierten Elektronikgeräten.

Der Großteil der Mechanik solcher, dem Tode geweihten Geräte, ist noch voll funktionsfähig und sollte nicht sinnlos im Schredder landen. Zahnräder sind aus einheitlichen Größen und können bequem neu kombiniert werden und somit zu neuem Leben erwachen.

Der Aufbau und die Kombination der Zahnräder basiert auf den Möglichkeiten der vorhandenen Puzzlestücke. Dadurch sind ebenfalls die Maße und das Gehäuse von den Bauteilen abhängig.

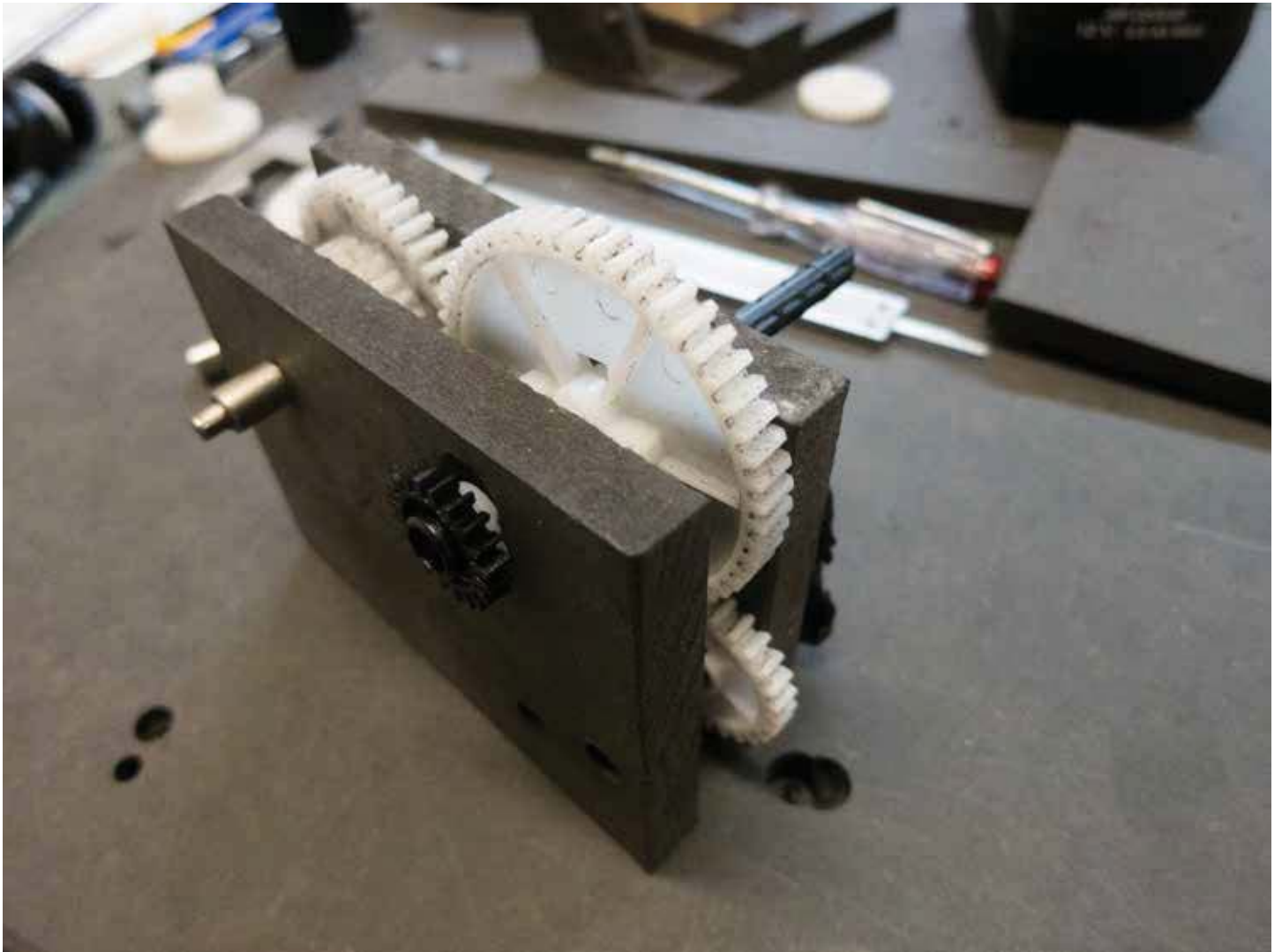
Durch den Ablauf in der Interaktion ergibt sich ein Problem:

Die sich drehende Schnur ist gleichzeitig auch dafür da, um die Feder anzuziehen. Das bedeutet, die Schnur muss in ihrer Achse rotieren können und längst zur Achse Kraft übertragen.

Das komplette Getriebe mit Feder sitzt in einem größerem Gehäuse und kann auf Schienen auf und ab fahren. Zwei Zugfedern ziehen es hoch und halten es in der Ruheposition. Wird die Schnur gezogen, wandert das Getriebe runter und ein Zahnrad, das mit dem äußeren Gehäuse verbunden ist, zieht die Feder auf.

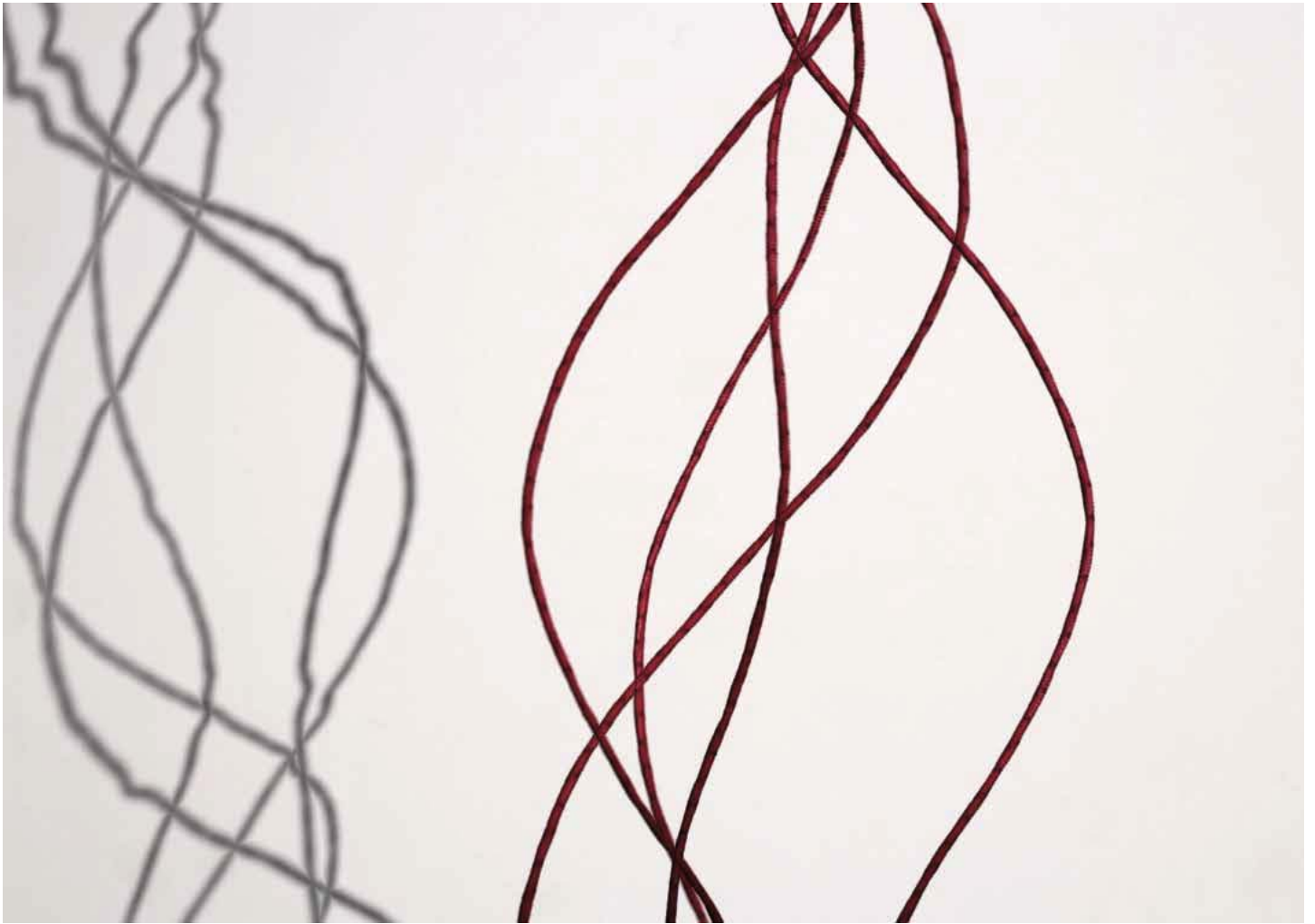




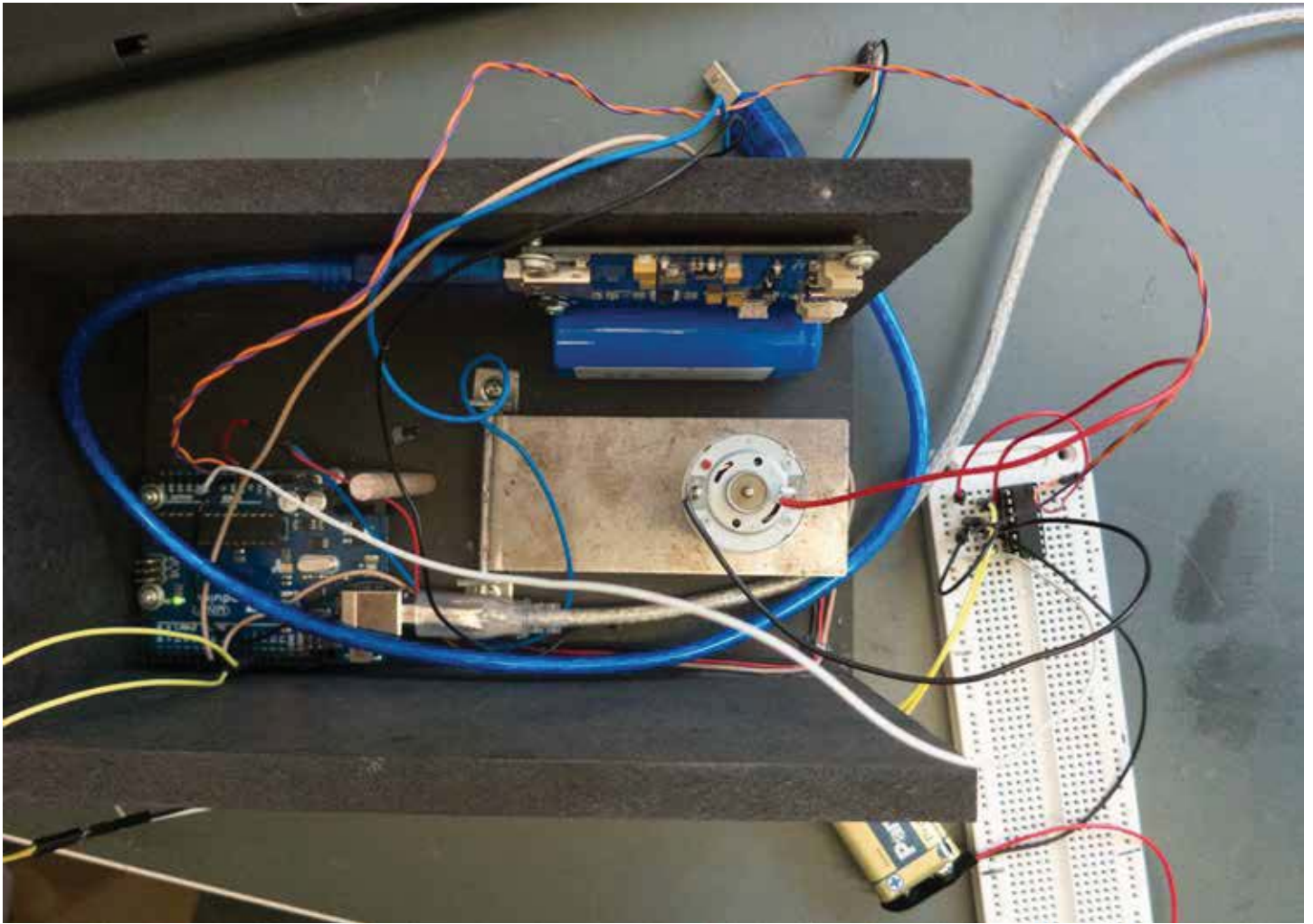


erste Versuche, um die Schaltung zu planen und die Schwingung der Schnur zu proben

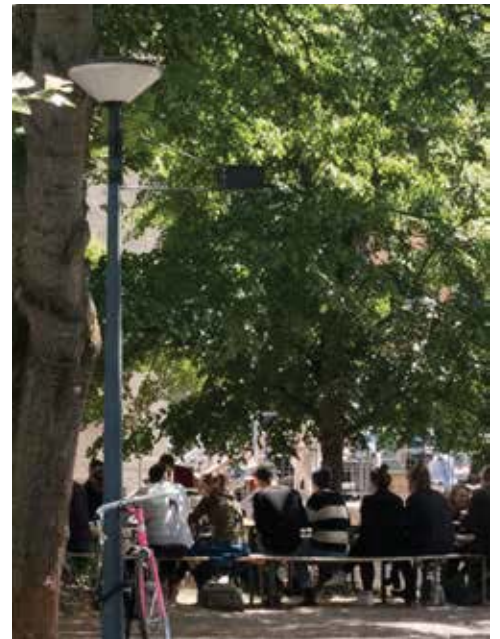


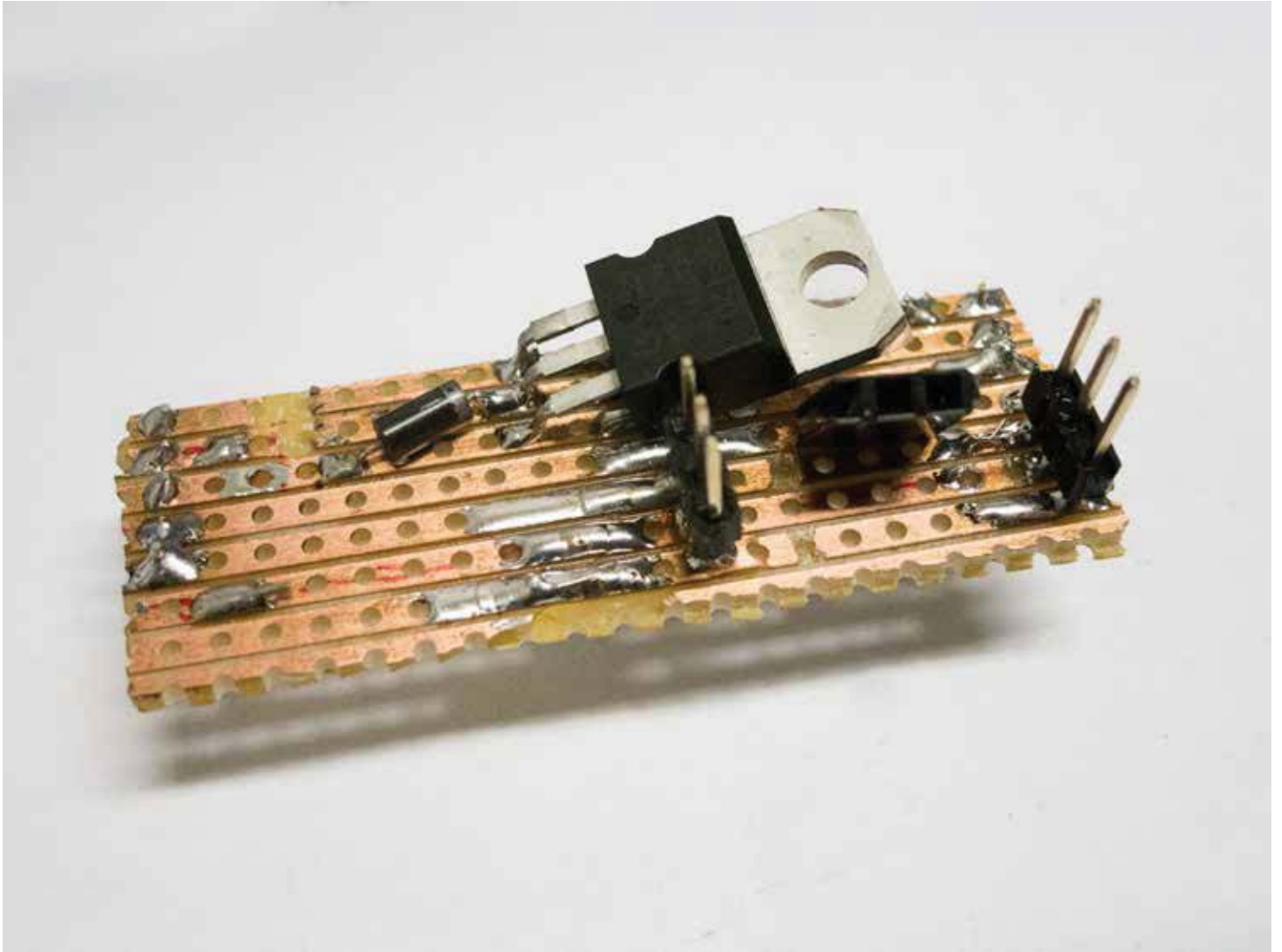


Ausschnitt aus Video von Schwingungen



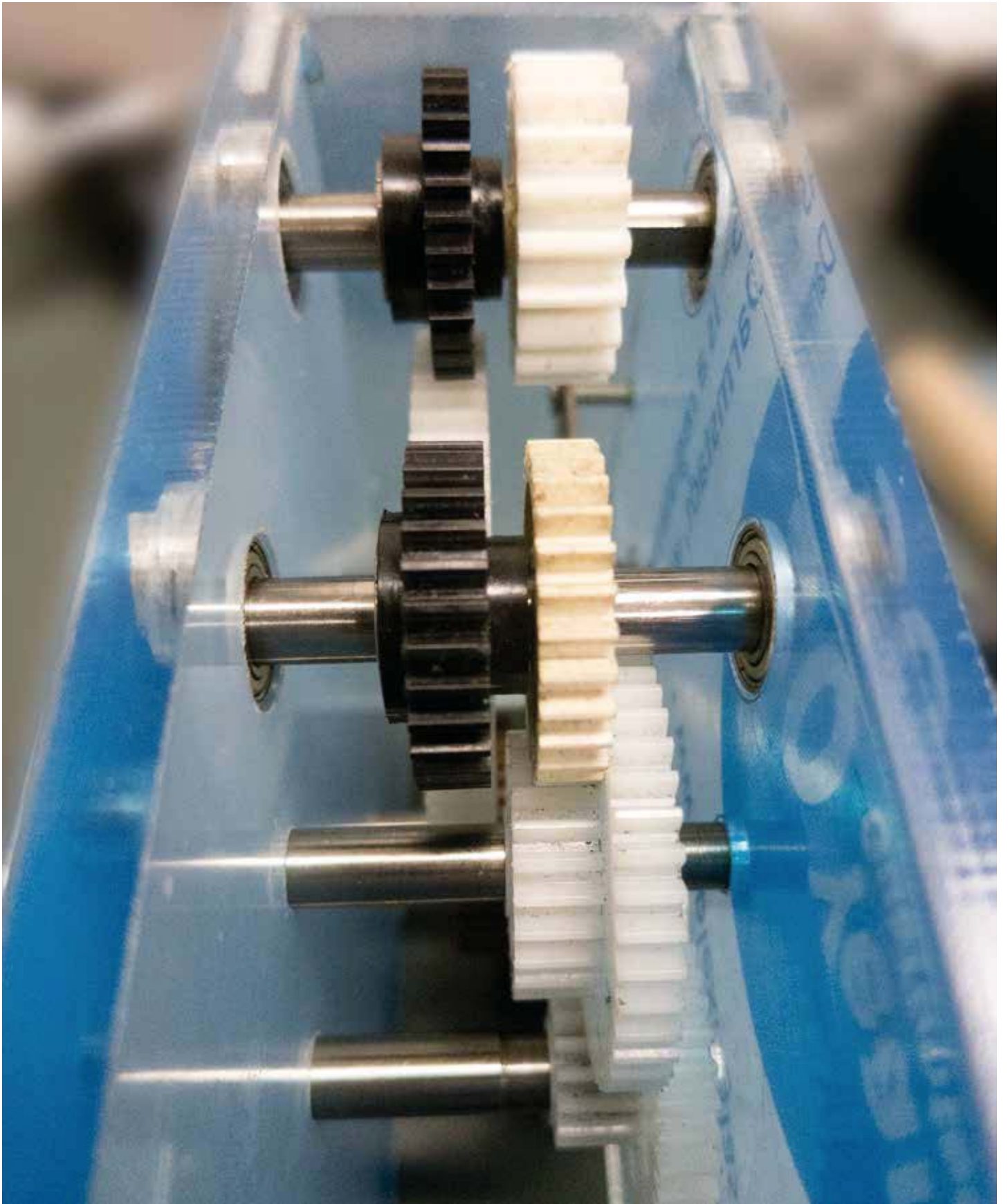
Erstes Vormodell zum Testen von Programmierung und Akku. Getriebe ist durch DC-Motor ersetzt.
Modell hing vor der Mensa, um zu sehen, dass Leute sich anlocken lassen.



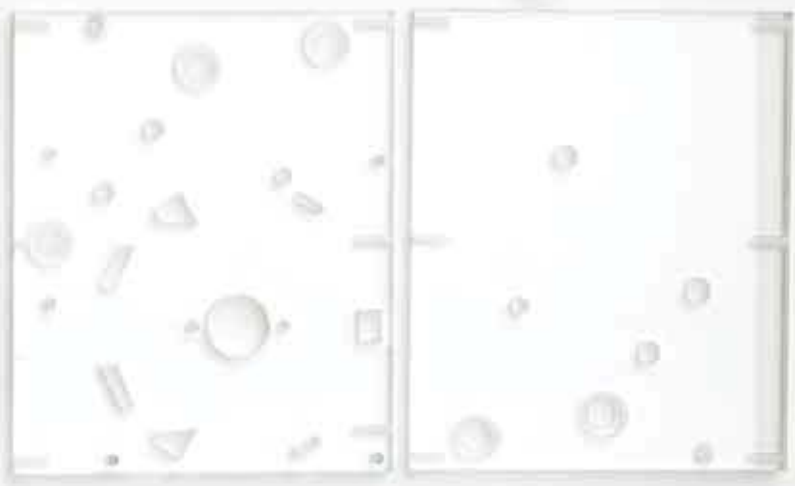
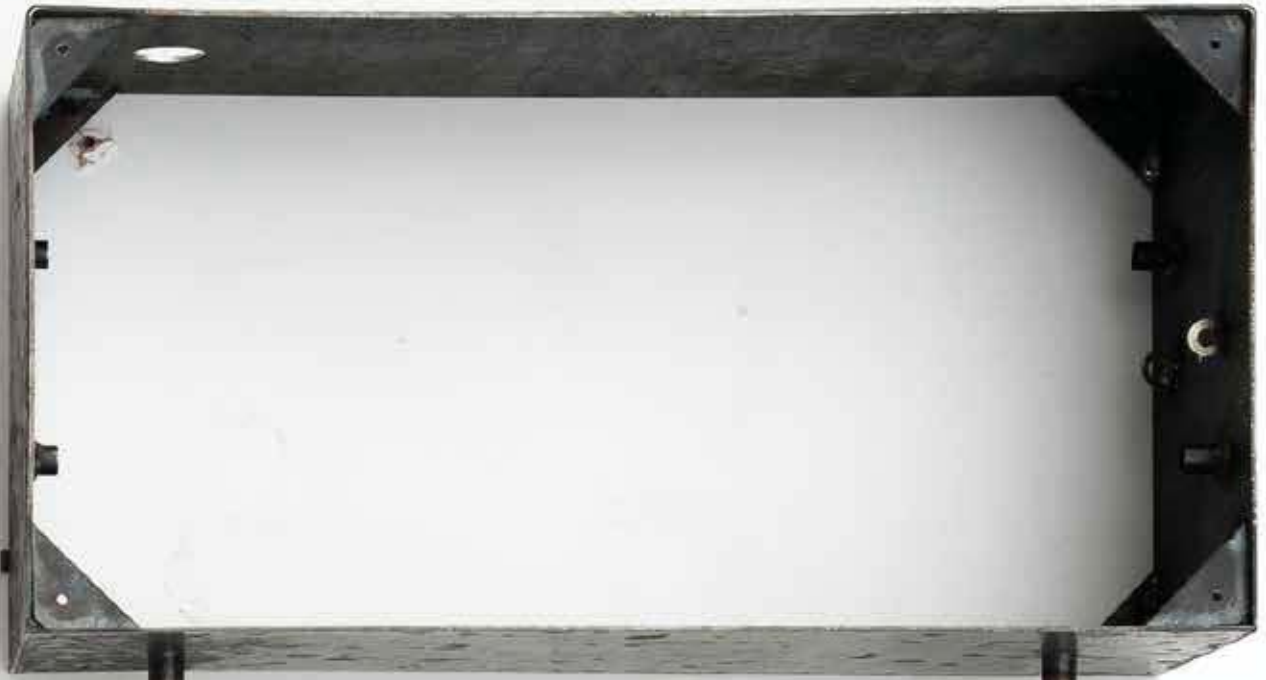


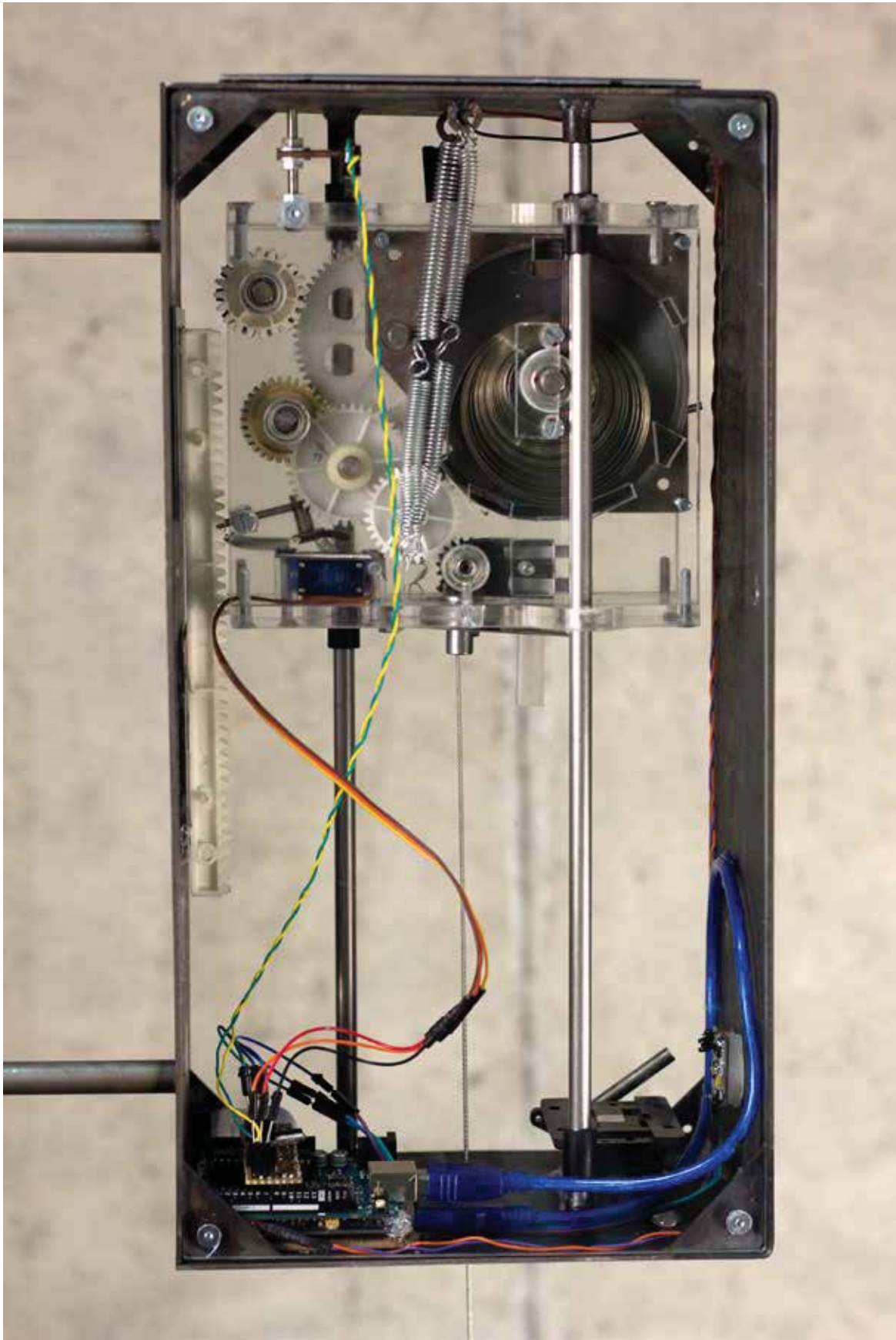
Die Transistorschaltung sorgt dafür, dass der Servo, wenn er nicht gebraucht wird, keinen Strom verbraucht.

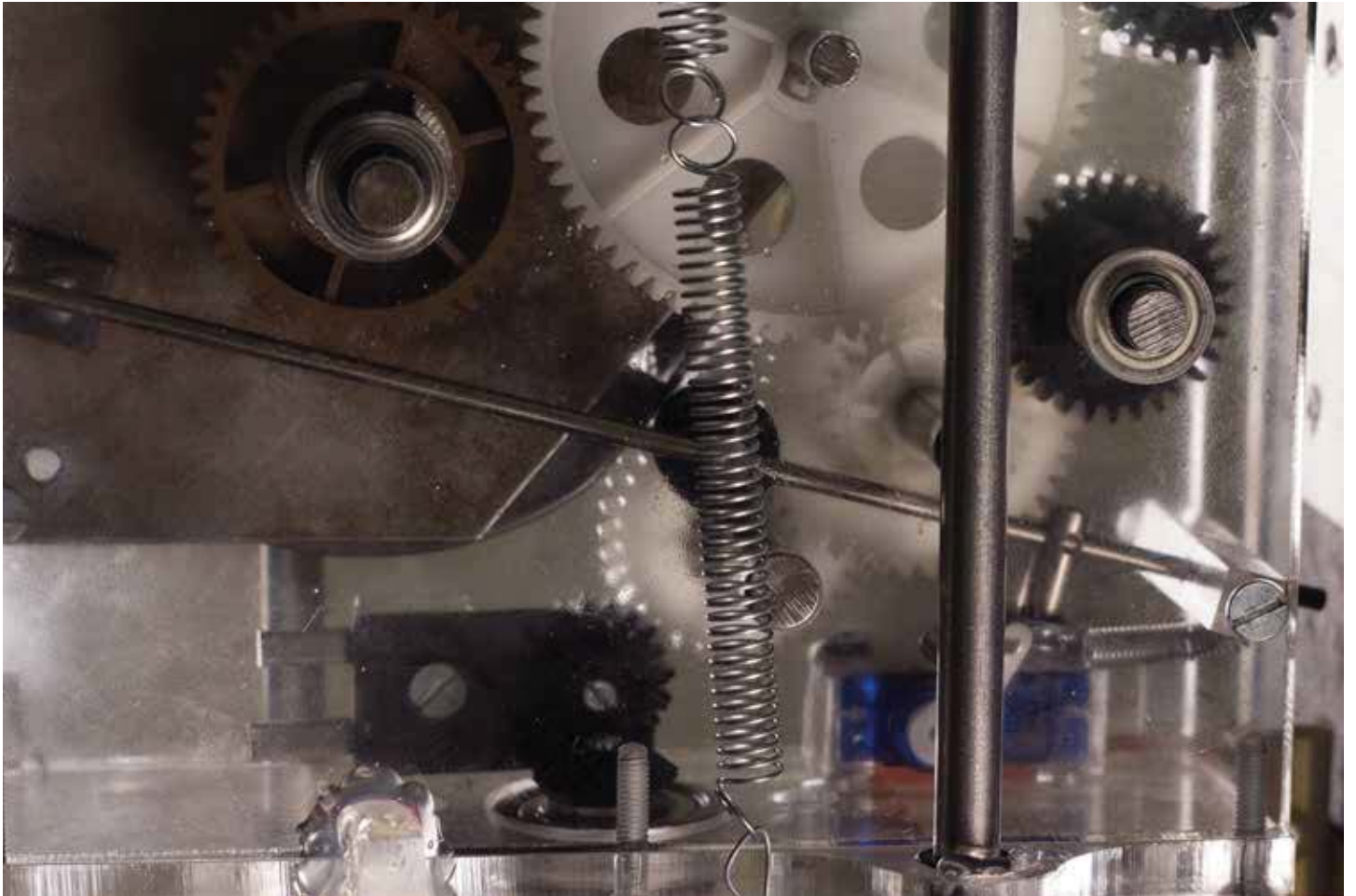
Der Servo ist ein kleiner Motor mit einem Ärmchen, das die Sperre löst, damit die Schnur sich drehen kann.

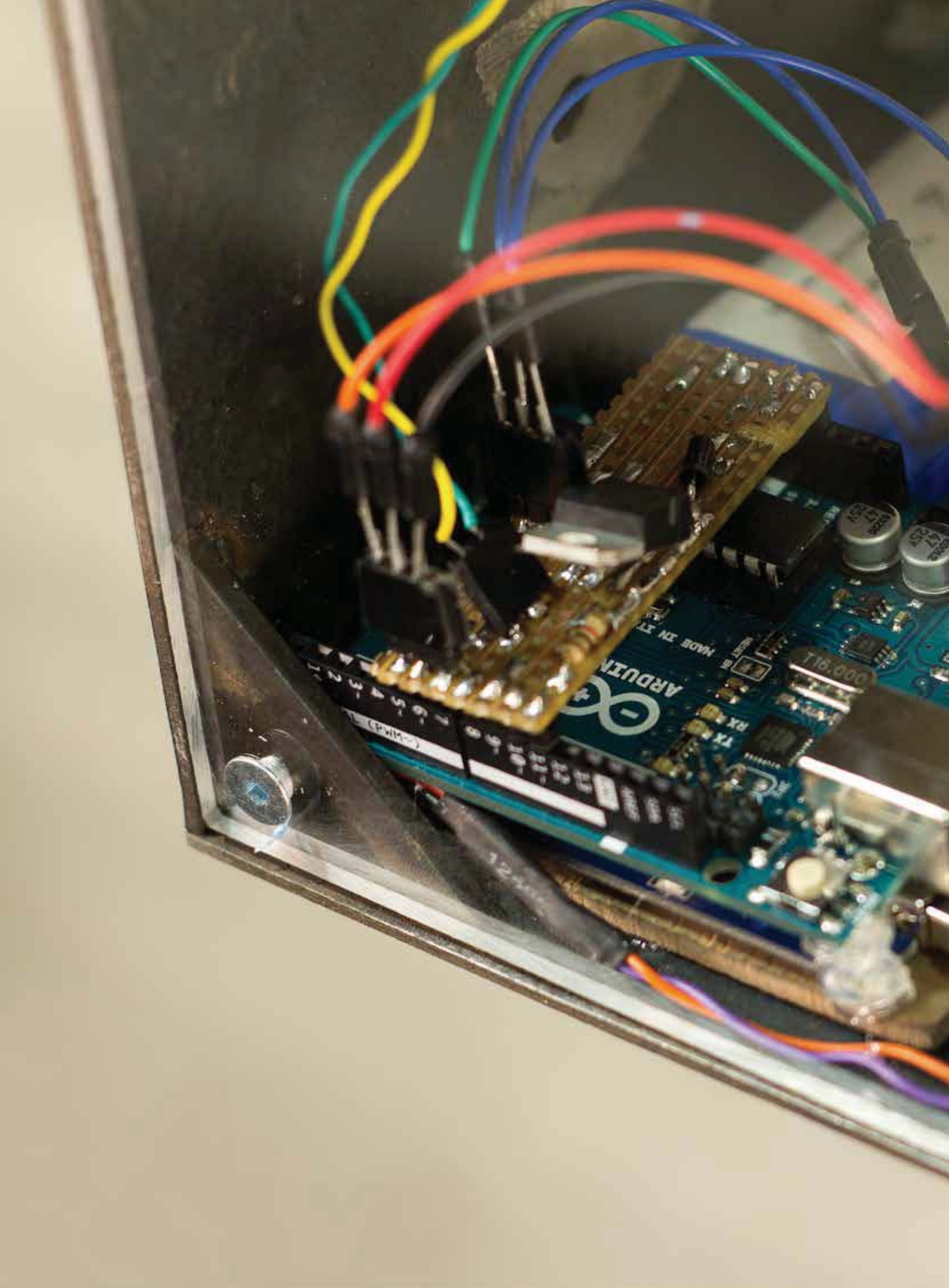


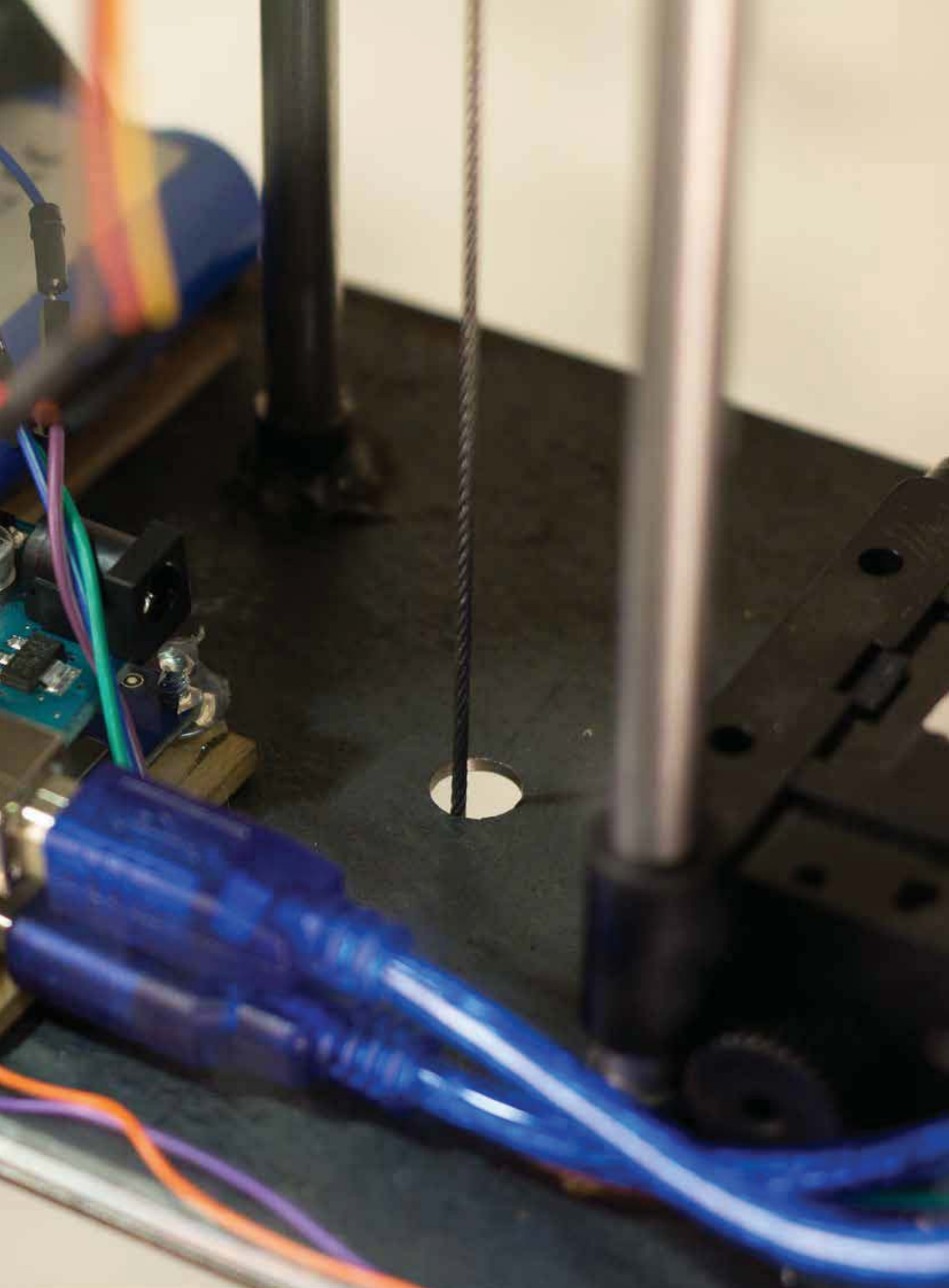
















Moritz Koch

ritzmorkochgmail.com



