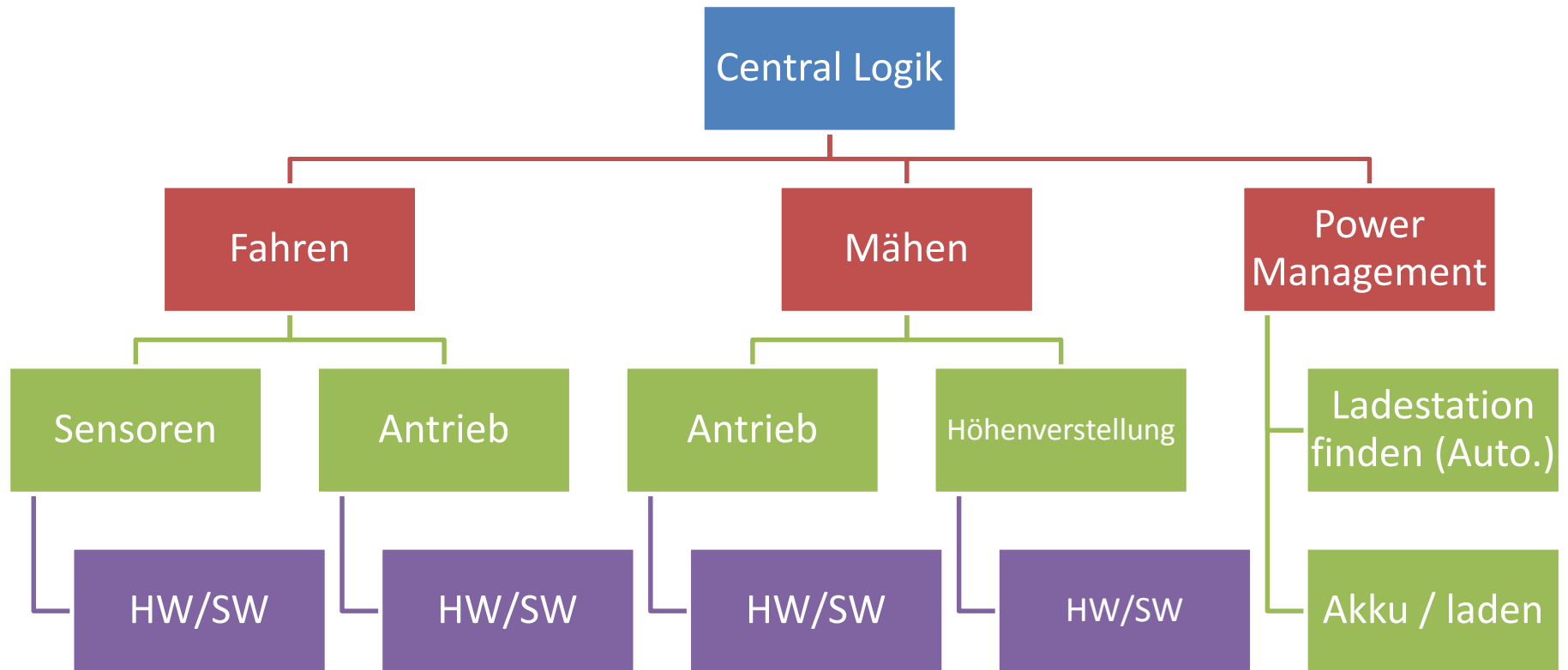


Mähroboter



HW= Hardware

SW =Software

Allgemeine Funktionen

- Fahren
 - Fahrmodus ?
 - Induktionsschleife
 - Sensoren (auf kontakt)
 - Rasenerkennung (Kapazitiver Sensor ,Farbe Sensor)
 - Hindernisse erkennen
 - Umfahren
 - Stoppen
 - Automatisch laden
 - Zur Station finden zurückfinden

Fahren Antrieb

- **Signale Inputs**
 - Vorwärts
 - Rückwärts
 - drehen links
 - drehen rechts
 - Geschwindigkeit (Regelbar oder Stufen?)
 - 45° schritte drehen ?
- **Signale Outputs**
 - Motor beweg sich
 - schritte (zeit oder inkrementell)
 - Aktuelle Geschwindigkeit

Thema Sicherheit

- **Allgemein**
 - Anheben
 - Runtergreifen
 - Hindernisse
 - Kabel
 - Steine
 - Regen
 - Temperatur