New Lab@Home:

* ESP32-S3, in der großen „Handsolder“-Variante
* Modul W5500
* Immer CAN-bus
* Immer RS485
* Immer CODEC NAU88C22
* Batteriebetrieb über den Lade-Chip, der auch beim Roboter zum Einsatz kam
* Weiterhin USB-UART – der Aufpreis ist zu gering, um darauf zu verzichten… Insgesamt dann 3 USB-Anschlüsse (den UART, den nativen und den für PD)
* KEIN VPS mehr
* Für alle Anschlüsse Phoenix-Stecker 3,5mm
* Wegen der vielen GPIO möglichst auf Schiebeschalter verzichten
* IMU LSM6xxxx (alle gleiches Gehäuse, SPI-Anschluss wg. Geschwindigkeit
* Weiterhin AHT21 als Temp+Humid-Sensor
* SENSIRION SHT4x Sensor für Temo und RelHumid, als Module den BME280 von Bosch Sensortech
* Als Ambient Light Sensor bitte kein LDR, sondern etwas „echtes“ aber analoges. Zb im 0603-Gehäuse oder im LED-5mm-Gehäuse, z.B. ALS-PDIC243-3B oder etwas von Tonyu