Requirements Rescue Bot Gruppe1: Jonas, Benedikt, Niklas, Michael

| ID | TYPE | DESCRIPTION |
|-------|----------------|---|
| A | functional | Der Roboter muss autonom fahren können. |
| A.1 | functional | Der Roboter muss auf dem Land fahren können. |
| A.1.1 | non-functional | Der Roboter soll auf Ketten fahren |
| A.2 | functional | Der Roboter muss auf dem Wasser fahren können. |
| A.2.1 | functional | Der Roboter muss schwimmen können. |
| A.2.2 | functional | Der Roboter muss wasserfest sein |
| A.2.3 | non-functional | An den Ketten befinden sich Paddelbleche für die Bewegun im Wasser |
| A.3 | functional | Der Roboter muss Hindernissen ausweichen können. |
| A.3.1 | functional | Der Roboter muss Hindernisse erkennen. |
| В | functional | Der Roboter muss einen Erste-Hilfe-Kasten tragen können. |
| С | functional | Der Roboter muss Schallsignale erkennen und differenzieren können |
| C.1 | functional | Der Roboter muss Schallsiganle in der Ebene aus allen 4 Richtungen erkennen |
| D | functional | Der Roboter das zu retten Objekt identifizieren können |
| D.1 | functional | Der Roboter muss die Temperatur des Objekts bestimmen können |
| D.2 | non-functional | Die Temperatur soll über eine Wärembildkamera bestimmt werden. |
| E | functional | Der Roboter soll eine Gegensprechanlage besitzen |
| F | functional | Der Roboter muss sich bei größerer Beladung für den Landweg entscheiden |