# Mechanik

Gestell

Kunstoffplatten

Kunstoffbox

Adumower (teuer)

Schmutzbereich

Räder

Achsen

Klinge

Trockenbereich

# Elektronik

1. Steuerung
2. Sensoren
   1. Ultraschall / Abstandssensoren (8)
   2. Stoß-Sensoren (4)
   3. Kamera
   4. StateOfCharge (SOC)
3. Motoren
4. Akku

# Software

1. Struktur
   1. Ablauf
      1. Einlesen
      2. Berechnen
      3. Ausgeben
   2. Zustände
      1. StartUp
      2. Fahrbereitschaft
      3. Fahren
      4. Fehler
2. Simulation
3. Einlesen der Sensoren
4. Verarbeitung der Messdaten
5. Bilderkennung
6. Wegalgorithmus

## Motoransteuerung

Y0

α

### Formeln für neue Position beim Fahren:

Geradeaus:

X0