Teggla/OmniMove (Titelblatt)

<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<<< [https://docs.google.com/document/d/1e5OUb7uOArr1xNkpjFussIIKNwyIAT2i9RvXBcQCYyc/edit#](https://docs.google.com/document/d/1e5OUb7uOArr1xNkpjFussIIKNwyIAT2i9RvXBcQCYyc/edit) >>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>

# Gliederung

1. Einleitung & Motivation
2. Anforderungen
   1. Lastenheft
3. Planung
   1. Entwurfe
   2. Morphologischer Kasten
   3. AliExpress + Pollin Bestellungen
4. Entwicklung
   1. Verwendete Software
   2. CAD Modelle
   3. Fehlgeschlagene Versuche
5. Schlüsselelemente (Übersicht)
   1. Schaltplan
   2. BMS + Laden
   3. Mecanum
   4. Planetengetriebe
   5. ESP32 vs 8266
   6. UI
      1. Java (obsolet)
      2. HTML5 + Controller
      3. Protokoll
   7. PLA vs TPU
   8. Leichtbau
6. Zukünftige Entwicklungsmöglichkeiten
   1. Regler
   2. Verbesserungen
      1. Hardware
      2. Software
7. Zusammenfassung
   1. Preis
   2. Zeitaufwand(?)
8. Anhang
   1. Abbildungsverzeichnis
   2. Code
   3. Technische Zeichnungen
   4. Quellen