1. **Meeting 18.01.2018:**

Mögliche Probleme für RoboCar:

* Zu hohe Reibungswerte
* Falsches Material
* Gewichtsverteilung = Stabilität
* Geometrie Fzg.
* Spur Roboter
* Sensoren
* Wasserdicht
* Fertigung

Überlegungen:

* Tiefer Ultraschallsensor?
* Detektion:

2 Kameras vorne links/rechts?

Welche Sensoren?

* Vorgehen Walze (Gummi)
* Lenkung mit Servomotor
* Dreirad -> 2 Räder Antrieb, 1 Rad Lenkung
* Größere Räder hinten für den Schwerpunkt
* Überlegung Epot=Ekin
* „Schwenkarm“ Ultraschallsensor
* Kamerasystem mit Abstand

**Schlussfolgerung:**

**3 Ultraschallsensoren, Gyrosensor, Kamerasystem zur Erkennung, (Drehzahlsensor), Rasperry Pi Verbindungen**

Für Morgen Tests:

* Kameratests
* Brainstorming Fahrkonzepte
* Panzersteuerung
* Dreirad
* Knickgelenk Gefährt
* Drehmoment bestimmen