unktion	Lösungsvarianten	1	2	3	4	5
unktion						
1	${ m Antrieb}$	Magnetisch Zyinder Hagnet	Reibung	Reibung, Gegendruck	Schweben	Reibung
0	Last anheben/senken					
2	Last aniecen/senken	Seil	Zahnsunge	Telesleparm	T-Profil gelocht	Abwerfen
3	Aufhängung	Ausbalanciert	Aufgehängt	unten, gelenk g & gedär • ft	Heliumbal- lon	
4	Last greifen	Haker	Greifer	Elektroma- gnet	Saugnapf	Dauerma- gnet
5	Micro-Controller-Board	Arduino		HiFive		<u>LeFive</u>
6	Startsignal	Kippschalters	Akkusrisch	Bluetooth	Wifi	Licht
7	z-Positionsbestimmung	Echolot	Time of flight	z-Positions- tabelle	Reschleuni- gungssensor	
8	x-Positionsbestimmung		Schrittmotor		Servo-Motor mit Time of flight	
9	Positionsanzeige	7-Segment	LCD- Display	O/LED Display	Bluetooth & Laptop	
0	Energieversorgung	Battery Rack		Akku		Supercap
1	Antrieb		Servomotor		Schrittmotor	
2	Kommunikation ET \Leftrightarrow I		UART (GPIO)		U8B	
3	Zielerkennung		Bilderken- nung OpenCV		Sensorik Infrarot LV2	
4	Plattform & Sprache		RasPi Python LV1		RasPi C	
	2 3 4 5 6 7 8 9 0 1	2 Last anheben/senken 3 Aufhängung 4 Last greifen 5 Micro-Controller-Board 6 Startsignal 7 z-Positionsbestimmung 9 Positionsanzeige 0 Energieversorgung 1 Antrieb 2 Kommunikation ET \Leftrightarrow I	Last anheben/senken Last anheben/senken Ausbalanciert Ausbalanciert Micro-Controller-Board Arduino Startsignal Kippschalters z-Positionsbestimmung Echolot x-Positionsbestimmung Battery-Rack Antrieb Kommunikation ET & I	Last anheben/senken Last greifen Aufbängung Ausbalanciert Aufgehängt Last greifen Haken Greifer Micro-Controller-Board Arduino Startsignal Kippschalters Akkustisch Time of flight Schrittmotor Schrittmotor Positionsbestimmung Schrittmotor Echolot Battery-Rack LCD-Display Time of flight Schrittmotor Schrittmotor Schrittmotor Kommunikation ET & I UART (GPIC) Kommunikation ET & I UART (GPIC) 3 Zielerkennung OpenCV 4 Plattform & Sprache RasPi	Last anheben/senken Last anheben/senken Ausbalanciert Aufgehängt Ausbalanciert Aufgehängt Lest greifen Hakert Greifer Schriftmotor Footitonsbestimmung Fecholot Elektromagnet Arduno HiFive Kippschalters Akkusrisch Bluetoth Time of z-Positionstabelik x-Positionsbestimmung Schriftmotor Footitonsanzelge Footitonsanzelge Footitonsanzelge Akku LCD- O/LED- Display Display Akku LCD- T-Segment LCD- O/LED- Display Battery-Rack Akku LCD- T-Segment LCD- O/LED- Display Battery-Rack Akku LCD- T-Segment LCD- O/LED- Display Battery-Rack Akku LCD- T-Segment LCD- T-Segment LCD- T-Segment Bilder kennung OpenCV Akku Plattform & Sprache RasPi	Zalmsunge Teless parm gelocht Ausbalan- ciert Aufgehängt Aufgehängt Last gesten Haken Greifer gnet Saugnapf Micro-Centrolie-Beard Ardum HiFive Micro-Centrolie-Beard Kippschalters Akkusasch Bluetoth Wiff Frontionsbestimmung Echolot flight Tabele grussen Servo-Motor flight Servo-Motor flight Pesitionsanzeige 7-Segment LCD- Display Display Display Display Battery-Ruck Akku Laptor Laptor Laptor Variable Servo-Motor flight Akkusasch Bluetoth Wiff Servo-Motor flight Akkusasch Bluetoth Wiff Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Akkusasch Bluetoth Wiff Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Akkusasch Bluetoth Wiff Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Akkusasch Bluetoth Wiff Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Akkusasch Bluetoth Wiff Akkusasch Bluetoth Wiff Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display Display