$\overline{}$							
		Lösungsvarianten	1	2	3	4	5
Tei	lfunktion		•				
	1	${f Antrieb}$	Magnetisch Winder E-Magnet	Reibung	Reibung, Gegendruck	Schweben	Reibung
	2	Last anheben/senken					
ponenten	2		Seil	Zahnstange	Telesl	T-Profil gelocht	Abwerfen
Mechanische Kombonenten	3	${ m Aufhängung}$	Ausbalanciert	Aufgehängt	unten, gelenkig & gedär e ft	Heliumbal- lon	
	4	Last greifen					
	4	Just ground	Haker	Greifer	Elektroma- gnet	Saugnapf	Dauerma- gnet
	5	Micro-Controller-Board	Arduino		HiFive		LeFiv
	6	Startsignal	Kippschalters	Akkusasch	Bluetooth	Wifi	Licht
	7	z-Positionsbestimmung	Echolot	Time of flight	z-Positions- tabelle	Beschleuni- gungssensor	
Elektrotechnik	8	x-Positionsbestimmung		Schrittmotor		Servo-Motor mit Time of flight	
	9	${\bf Positions anzeige}$	7-Segment	LCD- Display	O/LED- Display	Bluetooth & Laptop	
	10	Energieversorgung	Battery-pack		Akku		Supercap
	11	Antrieb		Servomotor		Schrittmotor	
	12	Kommunikation ET \Leftrightarrow I		UART (GPIO)		USB	
Informatik	13	Zielerkennung		Bilderken- nung OpenCV		Sensorik Infrarot LV2	
	14	Plattform & Sprache		RasPi Python LV1		RasPi C	