## Konzept 2

Durch die Verwendung eines Blei Akkumulators könnten hohe Ströme hervorgerufen werden, er braucht jedoch einen hohen Platzbedarf wegen der niedrigen Energiedichte. Dazu kommt das der Akku wegen der Schwefelsäure lageabhängig ist. Eine Kommunikation über ein Bluetooth Signal hätte durch die niedrige Sendeleistung einen kleinen Energieverbrauch. Jedoch muss geachtet werden, dass das selbe Kommunikationssystem wie deren der Partnerteams gewählt wird. Eine schnelle Fortbewegung des Roboters wäre mit dem System von vier Rädern garantiert. Der Nachteil eines komplexen Lenkungssystems wäre aber unumgänglich. Den Greiff Mechanismus mit einem passenden Legostein zu erfüllen ist ein guter Lösungsansatz, der wenig Aufwand bereitet. Es ist jedoch notwendig ein zweites System für die Leuchtturmspitze zu entwickeln. Ein Gabelstapler hätte einen einfachen Aufbau und wäre präzise, jedoch lässt die Geschwindigkeit zu wünschen übrig. Ein Infrarot-Sensor würde die Aufgabe eines Distanzmessers erfüllen und somit die Orientierung sicherstellen. Er ist jedoch sehr empfindlich gegen Partikel in der Luft. Dieses Konzept ist sehr vielversprechend, das jedoch einige Fragen offen lässt.