

<div> <div>HSLU</div> <div>Hochschule Luzern</div> </div>	Morphologischer Kasten Gesamtkonzept				
	1	2	3	4	5
Fortbewegung	Räder	Ketten/ Raupen			
Anordnung Räder	2-Rad (Raupen)	4-Rad	3-Rad	Diamant	
Lenkung	Gestänge	Überlagerungs- getriebe	Motorlenkung	Mecanumwheel	
Hebevorrichtung	Gabelstapler	Bionischer- Greifer	Parallel Greifer	Kran	Seilzug Greifer
Chassis	U-Form	O-Form	Halbrund-Form	Hammerhai	
Rechner Steuerung	Tiny k22	Arduino	Raspberry Pi	ESP32	
Objekterkennung	Ultraschall	IR-Sensor	Lidar		
Motoren	Bürstenbehafteter Motor (DC Motor)	Bürstenloser Motor (DC Motor)	Schrittmotor	Asynchron Motor	
Anzeige (Status)	LCD	LED's	Balkenanzeige		
Akkustische Signalisierung	Buzzer	Lautsprecher	Horn		
Motorenansteuerung	Treiber kaufen	eigener Treiber			
Stromversorgung	Akku	Batterie			
Linienerkennung	Fototransistor (MCCAR)	Einkaufen	Farbsensor		
Notstop	Pilz	Taster			
Inputoptionen	Schalter / Drehschalter	Knöpfe	Touchscreen		
Programmiersprache	Java	Python			
Bilderkennung	TensorFlow Lite (LiteRT)	PyTorch	OpenCV		
Pathfinding Algorithmus	Dijkstra	A*	D*	Bruteforce	
Rechner SW	Jetson Dev Kit	Raspberry Pi	Coral Dev Board		
Kamera	Raspberry Camera Modul	USB Webcam	Industriekamera		