

<div> <div>HSLU</div> <div>Hochschule Luzern</div> </div>	Morphologischer Kasten Gesamtkonzept			
	1	2	3	4
Fortbewegung	Räder	Ketten/ Raupen	Mecanumwheel	
Anordnung Räder	2-Rad (Raupen)	4-Rad	3-Rad	
Lenkung	Gestänge	Überlagerungs- getriebe	Motorlenkung	Mecanumwheel
Hebevorrichtung	Gabelstapler	Bionischer- Greifer	Greifer mit flexiblen Backen	Seilzug Greifer
Chassis	Freies Polygon	O-Form	Halbrund-Form	
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)	Liniensensoren 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	