

HSLU Hochschule Luzern	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		AC/DC	
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		