Nr.	F, M,	Bezeichnung	
	W		
1		Gerät	
1.1	М	Maximale Grösse	
1.2	М	Maximales Ge	wicht

F

F

M

F

F

W

W

W

1.3

1.4

1.5

1.6

1.7

1.8

1.9

1.10

1.11

1.12

2

2.1

3

Statusanzeige

Startbefehl

Zieleingabe

Hindernisse

Fahrbahn

IP-Rating

Zeitmessung

Transport Gerät

Gesperrte Punkte

HSLU Hochschule

Werte, Daten, Erläuterungen, Änderungen nale Grösse

visuell angezeigt werden.

Anforderungskatalog

Maximale Abmasse (I,b,h) 300x300x800mm Das Fahrzeug darf maximal 2 kg wiegen.

F = Festanforderung

W = Wunsch

Das Erreichen der Zielposition muss akustisch oder

M = Mindestanforderung

Μ E, I, M E, I, M E, M E, M

E, I, M

E = Elektrotechnik

M = Maschinentechnik

I = Informatik

Verantwortlich

Der Startbefehl soll über einen Taster oder Knopf gegeben werden. Das Fahrzeug enthält einen Eingabefunktion, um das Ziel festzulegen. Das Fahrzeug muss in der Lage sein das Hinderniss mit einer Masse von 50 - 300g anzuheben und im Umkreis von 20mm am alten Ort abzusetzen.

Das Fahrzeug muss in der Lage sein die gesperrten Wegpunkte zu erkennen. Die gesperrten Wegpunkte dürfen nicht befahren werden. Das Fahrzeug muss in der Lage sein den Bodenmarkierungen zu folgen. Beim Befahren der Linie muss immer ein Teil des Fahrzeugs über der Linie

E, I, M E, I, M E, I, M E, M Μ

verbleiben. Das Fahrzeug stoppt die Zeit vom Start bis ins Ziel eigenständig. IP44 für die Elektronikkomponenten und IP00 für das Gerät an sich. transportierbar sein.

überstehen.

zu erfassen.

Das Fahrzeug soll an Griffen oder Ähnlichem einfach Robuste Bauweise, händischer Transport ohne Schäden möglich. Einen Fall aus 1cm Höhe soll das Gerät

E, M Das Fahrzeug enthält einen immer zugänglichen Not-Aus E, M

W Robustheit Sicherheit F **Notaus** Software Autonome

Knopf. Das Fahrzeug muss in der Lage sein das angewählte Ziel autonom zu finden. Das Fahrzeug muss in der Lage unter den gegebenen

Voraussetzungen den optimalen Weg zu finden.

Hindernissen, Sperrungen und fehlenden Verbindungen

Das Fahrzeug muss in der Lage sein das Wegenetz mit

F 3.1 Zielfindung F 3.2 Optimale Strecke 3.3 F Bilderkennung