

Programmstart

Berechnung der Distanzen zwischen Kamera  
und Muster

Berechnung der verschiedenen Positionen  
im Frame der Kamera

Berechnung der verschiedenen Positionen  
im Frame des Roboters

Erreichbarkeit der Positionen wird überprüft

Positionen gehen nacheinander an den  
MovementController

Auftrag an den calculate\_parameters  
Action Server

Speichern der Parameter

Programmende

