**Zielsetzung Projekt Sigi2.0**

Ziel des Projekts Sigi2.0 ist es, eine Software zur Regelung eines Balboa Balancing Robot zu entwickeln. Dabei soll die existierende Hardware des Balboa Balancing Robots kombiniert mit einem Raspberry Pi mithilfe einer, über Simulink/Matlab entwickelten, Regelungsstruktur balancieren, Störungen ausgleichen und verschiedene Positionen anfahren können.

Interessierte Studenten sollen zukünftig an Sigi2.0 die Möglichkeit haben, das, in der Vorlesung erlernte, theoretische Wissen der Regelungstechnik in der Praxis anzuwenden.

**Der Zeitplan des Projekts Sigi2.0 sieht wie folgt aus:**

* Bis Ende Oktober 2019:
* Kommunikation zwischen Raspberry Pi und dem Balboa Balancing Robot einrichten.
* Bis Ende November 2019:
* Regelungsstruktur in Simulink/Matlab erstellen, mit der Sigi2.0 balancieren kann.
* Bis Weihnachten 2019:
* Regelungsstruktur in Simulink/Matlab erweitern, damit Sigi2.0 verschiedene, definierte Positionen anfahren kann.