Lichtschranke durchbrechen

Kameras nehmen Bilder auf

Kameras schicken bilder an Server

Warte auf Response von Raspberry

Servormotor ansteuern

Sensor von gewünschter tonne löst aus

Motor stopp

Zylinder öffnet.

Zylinder schließt nach 5 Sek / Nachdem Distanz Ultraschallsensor weiter

Schlitten fährt zurück

Sensor löst aus

Motor stopp

Füllhöhe wird gemessen

Füllhöhe an server schicken

Sekunderer Ablauf mit Interruppt

NFC Karte wird vorgehalten.

Servomotor wird angesteuert.

Sensor erkennt Klappe zu

Servomotor wird angesteuert.

Füllhöhe wird gemessen

Füllhöhe an server schicken