

Grundkonzept:

1. Tafeln werden ausgestoßen
2. Tafeln werden von Fließband zur Kamera bewegt
3. Kamera nimmt Bild der liegenden Tafeln auf  
↳ KameraBild soll ganze Fließbandbreite aufnehmen (Ziel ist alle Tafeln eines Schüttstopfes zu erwischen)
4. Bilddaten werden an Steuereinheit gesendet
5. Steuereinheit verarbeitet Daten und sendet entsprechende Befehle an Komponenten  
↳ Erhält Anfragen aus der Cloud und setzt diese um
6. Roboter erhält Koordinaten der Tafeln und den gewünschten Modus
7. Tafeln werden abgepackt

Anforderungen:

- **Datenübertragung** : - Schnelle Übertragung  
- Große Datenmengen
- **Datenverarbeitung** : - Verarbeitung großer Bilddateien

(der Zwilling)