**Software-Architektur**

* Startroutine
* Mastermessung
* Hindernismessung
* Zielbestimmung
* Lenkung
* Fahren
* Loggen (später)

**Startroutine:**

|  |  |
| --- | --- |
| Input | Output   * Takt (Mastermessung) * Startzeit t\_0 (Mastermessung) |

**Mastermessung:**

|  |  |
| --- | --- |
| Input   * Takt * Startzeit t\_0 | Output   * Sensor-ID (Zielbestimmung) * Sensor-Zeitpunkte (Zielbestimmung) |

**Hindernismessung:**

|  |  |
| --- | --- |
| Input | Output   * Sensor-ID (Zielbestimmung) * Sensor-Zeitdauern (Zielbestimmung) |

**Zielbestimmung:**

|  |  |
| --- | --- |
| Input   * Sensor-ID (Master) * Sensor-Zeitpunkte (Master) * Sensor-ID (Hindernis) * Sensor-Zeitdauern (Hindernis) | Output   * Winkel (Lenkung) * Geschwindigkeit (Fahren) * Polarität (Fahren) |

**Lenkung:**

|  |  |
| --- | --- |
| Input   * Winkel (Zielbestimmung) | Output |

**Fahren:**

|  |  |
| --- | --- |
| Input   * Geschwindigkeit (Zielbestimmung) * Polarität (Zielbestimmung) | Output |