

Ablauf

Raspi	Befehl	Richtung	Arduino
Startsignal erkennen	dc_start;	→	Antriebsmotor starten Anhalten über Würfel Greifarm senken
Ultrachallsensor starten	us_start;	←	Last greifen Last anheben, weiterfahren
Kamera starten			
Zielfeld gesehen	dc_slow;	→	verlangsamen
Position über Zielfeld erreicht	sm_down=h;	→	anhalten, Last um h Millimeter absenken Greifer lösen, anheben, weiterfahren
kritische Nähe vom Mast erkannt	dc_slow;	→	verlangsamen
Endtaster betätigt	dc_stop;	→	anhalten