

		Technische Eigenschaften	Tauchtiefe	Anzahl modularer Arbeitswerkzeuge	Zeitabstände zwischen Wartungsintervallen
Kundenwünsche	Priorität				
Niedrige Betriebskosten	5			5	
Wartungsarmer Betrieb	4			5	
Hohes Maß an Automatisierung	3		5		
Viele Algenarten Anbaubar	4	5	5		
geringe Anschaffungskosten	4	2	2		
Hoher Ernte ertrag	2		2	2	
Gute Integrierbarkeit	4		5		
Geringe Stromkosten	1				
Naturschutz beachten	3	2			
Einhaltung Lebensmittelgesetze	5		5		
Betriebssicherheit	5		3	5	
Wachstumsprozess überwachen	2		3		

Wichtigkeit	Total: 788	34	113	79
Relative Wichtigkeit	in %	4,31	14,34	10,03

								Kommunikation mit Basisstation																						
								Max.Größe des Arbeitsfeldes																						
				+				Umsatzmenge																						
			+	+			-	Verfahrgeschwindigkeit																						
							+	Produkt Lebensdauer																						
		-	+				+	Länge der Betriebsdauer																						
-							++	Zeitabstände zwischen Wartungsarbeiten																						
			++					Anzahl modularer Arbeitswerkzeuge																						
					-			Tauchtiefe																						
Länge der Betriebsdauer	Produkt Lebensdauer	Verfahrgeschwindigkeit	Umsatzmenge	max. Größe des Arbeitsfeldes	Kommunikation mit Basisstation	Kollisionen vermeiden / Menge u.Qualität d	Vergleich zum Wettbewerb	Legende:	A=Arbeiter	B= Ernte Schiff	X = Ctech Roboter	Ziel	Verbesserungsfaktor	Verkaufsargument	Entwicklungsaufwand															
							1									2	3	4	5											
							4									4	1	3	3		5		A	B		X	5	5	5	5
							2									4				4	5			B	X	A	4	3	2	4
																			1	4	2	A		B		X	4	5	4	5
							2										1	3	2	2	3		A, B		X		5	3	3	3
							1									5		5	5	3			X	B		A	2	2	2	1
							3									1	4	5	3		3			X	A	B	3	2	2	5
																			1	5		X	B			A	4	3	5	4
																	5	5		1	2		B	X		A	1	1	1	4
																5	5				5	B		X		A	5	5	1	3
																				5			A		X,B		5	1	1	1
							3									4	2	1		5	5		A		X		3	4	3	4
							3										1			5			B		A	X	4	4	3	3

67	83	49	67	56	129	111
8,5	10,53	6,22	8,5	7,1	16,37	14,09