

Frosch

Teilfunktion	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Fortbewegung	Normales Rad	OmniDrive - Allseitenräder	OmniDrive - Mecanumräder	OmniDrive - Fahrdrehmodul	Beine				
Lenkung	Lenkachse	Knicklenkung	Panzerlenkung	Roomba-Prinzip					
Hindernisse überwinden	Umgehen	Überfahren	Überfliegen						
Treppensteigen	Hebemechanismus: 3-Teilig	Hebemechanismus: Raufklappen	Hebemechanismus: Aufstapeln und Ausfahren	Sprungfeder					
Energiequelle	Akku	Feder	Verbrennungsmotor						
Orientierung	1 Kamera	Mehrere Kameras	Tastsensor	Beschleunigungssensor	Distanzensensor	Gps	TOF Sensor	Radar	Laser Scanner
Kraftübertragung	Getriebe	Magnetisch	Elektromotoren	Hydraulisch	Pneumatisch	Zugmittelgetriebe			
SW-Steuerung	Raspberry	ASUS Tinker Board S	Odroid-XU4						
Elektro-Steuerung	Arduino	Funduino	Teensy						
Not-Aus	Mechanischer Schalter	Software stoppen							
Kommunikation	LCD-Display	Lautsprecher	Word Vorlesefunktion + Lautsprecher	LED					
Umgebungserkennung SW	Google Vision API	CognitiveJ	Tensor Flow	OpenCV	PyTorch	Scikit-learn	Scikit-image		

Hebemaschine

Teilfunktion	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Fortbewegung	Normales Rad	OmniDrive - Allseitenräder	OmniDrive - Mecanumräder	OmniDrive - Fahrdrehmodul	Beine				
Lenkung	Lenkachse	Knicklenkung	Panzerlenkung	Roomba-Prinzip					
Hindernisse überwinden	Umgehen	Überfahren	Überfliegen						
Treppensteigen	Hebemechanismus: 3-Teilig	Hebemechanismus: Raufklappen	Hebemechanismus: Aufstapeln und Ausfahren	Sprungfeder					
Energiequelle	Akku	Feder	Verbrennungsmotor						
Orientierung	1 Kamera	Mehrere Kameras	Tastsensor	Beschleunigungssensor	Distanzensensor	Gps	TOF Sensor	Radar	Laser Scanner
Kraftübertragung	Getriebe	Magnetisch	Elektromotoren	Hydraulisch	Pneumatisch	Zugmittelgetriebe			
SW-Steuerung	Raspberry	ASUS Tinker Board S	Odroid-XU4						
Elektro-Steuerung	Arduino	Funduino	Teensy						
Not-Aus	Mechanischer Schalter	Software stoppen							
Kommunikation	LCD-Display	Lautsprecher	Word Vorlesefunktion + Lautsprecher	LED					
Umgebungserkennung SW	Google Vision API	CognitiveJ	Tensor Flow	OpenCV	PyTorch	Scikit-learn	Scikit-image		

Beine

Teilfunktion	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Fortbewegung	Normales Rad	OmniDrive - Allseitenräder	OmniDrive - Mecanumräder	OmniDrive - Fahrdrehmodul	Beine				
Lenkung	Lenkachse	Knicklenkung	Panzerlenkung	Roomba-Prinzip					
Hindernisse überwinden	Umgehen	Überfahren	Überfliegen						
Treppensteigen	Hebemechanismus: 3-Teilig	Hebemechanismus: Raufklappen	Hebemechanismus: Aufstapeln und Ausfahren	Sprungfeder					
Energiequelle	Akku	Feder	Verbrennungsmotor						
Orientierung	1 Kamera	Mehrere Kameras	Tastsensor	Beschleunigungssensor	Distanzensensor	Gps	TOF Sensor	Radar	Laser Scanner
Kraftübertragung	Getriebe	Magnetisch	Elektromotoren	Hydraulisch	Pneumatisch	Zugmittelgetriebe			
SW-Steuerung	Raspberry	ASUS Tinker Board S	Odroid-XU4						
Elektro-Steuerung	Arduino	Funduino	Teensy						
Not-Aus	Mechanischer Schalter	Software stoppen							
Kommunikation	LCD-Display	Lautsprecher	Word Vorlesefunktion + Lautsprecher	LED					
Umgebungserkennung SW	Google Vision API	CognitiveJ	Tensor Flow	OpenCV	PyTorch	Scikit-learn	Scikit-image		