

- Voice recognition
- Accelerator & Gyroskop → Sensoren Google? Rotation ~~se~~ vector?
- Joystick


1. Sensorik auslesen
2. Datenübertragung (Protokolle) → Fokus Datenumsatz, ummünzen
  - ADB Schnittstelle (Kabel) → Mikrocontroller
  - Blue tooth shield → kein Mehrfach pairing <sup>Störsignal</sup>
  - Wifi shield → access point
  - USB-Kabel Rücksendung von Daten
  - Wifi direct? → Miracast, screen mirroring

Json

### 3. Roboter Arm

→ 1. Arduino uno + Servo shield + evtl. Bluetooth shield

→ IDE von Arduino oder Visual Studio

→ C + Library (keine Detail) 

2. 6 Freiheitsgrade + Greifarm benutzen

→ Zoombewegung zum Öffnen  
Mechanismus einplanen!

3. Sensor vor Roboterarm → Farberkennung

(einfach)  
Abstandsmesser da  
Ultraschall da

→ Daten zurückbekommen  
+  
visualisieren

4. Benutzbare UI → Fokus Funktional

→ Material Design

4. Gedanken machen?

Sensor 2

Features 2

Was haben wir ~~es~~ 2 Optional?



Zeitrauma		Andi (München)	Tobi (München)
<del>Wpss</del>	Krist (Albany)		
Mo	ab 12:00uhr	bis 16:30	<del>2/3</del> nein
<u>Di</u>	frei	12:00uhr bis 14:30	frei
Mi	frei bis 17:00	bis 14:30	2/3
Do	ab 14:00uhr	niemals	08:00-12:00; 15:00-...
Fr	frei bis 17:00	bis 16:30	2/3
<u>Sa</u>	frei	frei	frei
So	ab Dez. frei	frei	frei
<del>Andreas</del> x		✓	✓

~~Drephos~~ | G. Thub

Aufgabenboard      JIRA      2.      Kanban?

Voice control ; 2 Aone ein Gerät;  
ein Gerät steuert ein anderes