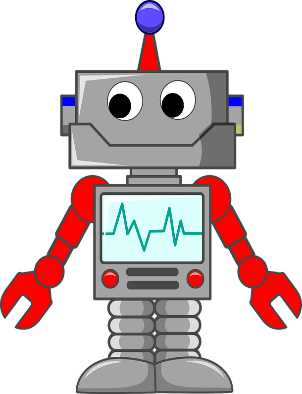
|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Projektbezeichnung/ Thema: | **«Konstruktion, Fertigung, Programmierung und Inbetriebsetzung eines autonomen Sammelroboters»** | | |
|  |  | | |
| Teambezeichnung: | Team 2 / «PeCo GmbH» | | |
| Teammitglieder: | Klasse | Name | Vorname |
| 3. MT 16F-19F | Bischof | Kamil |
| 3. MT 16F-19F | Langenegger | Stefan |
| 3. MT 16F-19F | Lozzo | Luca |
| 3. MT 16F-19F | Waespe | Lars |
| 3. ET 16F-19F | Nüesch | Marc |
| 3. ET 16F-19F | Krapp | Jessica |
| Teambetreuer: | Michel, Thomas | | |



...just relax and enjoy your game,   
PeCo\* is happy to clean up for you!



\*Performance Collect robot (PeCo)

Inhalt

[1. Grobkonzept 3](#_Toc492502504)

[1.1 Statischer Überblick 3](#_Toc492502505)

[2. Feinkonzept 4](#_Toc492502506)

[2.1 Teilziele/ Anforderungen 5](#_Toc492502507)

# Grobkonzept

## Statischer Überblick

Die nachfolgende Abbildung zeigt die im Projekt vorhanden Softwarekomponenten.

Statemachine

Abladeort Identifikation

Töggeli abladen

Töggeli sortieren

Töggeli aufladen

Töggeli Erkennung

Antrieb

Hardware Abstraction (HwAb)

Mapping Pin auf globalen Variablennamen

# Feinkonzept

## Teilziele/ Anforderungen