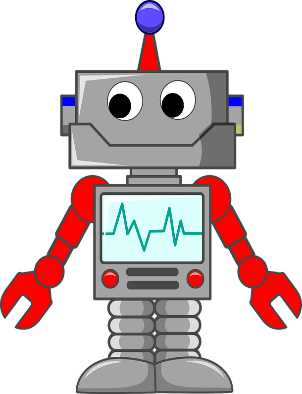
|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Projektbezeichnung/ Thema: | **«Konstruktion, Fertigung, Programmierung und Inbetriebsetzung eines autonomen Sammelroboters»** | | |
|  |  | | |
| Teambezeichnung: | Team 2 / «PeCo GmbH» | | |
| Teammitglieder: | Klasse | Name | Vorname |
| 3. MT 16F-19F | Bischof | 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](#_Toc497338662)

[1.1 Statemachine 3](#_Toc497338663)

[1.2 Statischer Überblick – Klassendiagramm 4](#_Toc497338664)

[1.3 Xxxx\_Archiv 5](#_Toc497338665)

[2. Feinkonzept 6](#_Toc497338666)

[2.1 Teilziele/ Anforderungen 7](#_Toc497338667)

# Grobkonzept

## Analyse Wandkollisionsmöglichkeiten

 6

Rückwärts

 5

vorwärts

 4

vorwärts

 3

vorwärts

 2

vorwärts

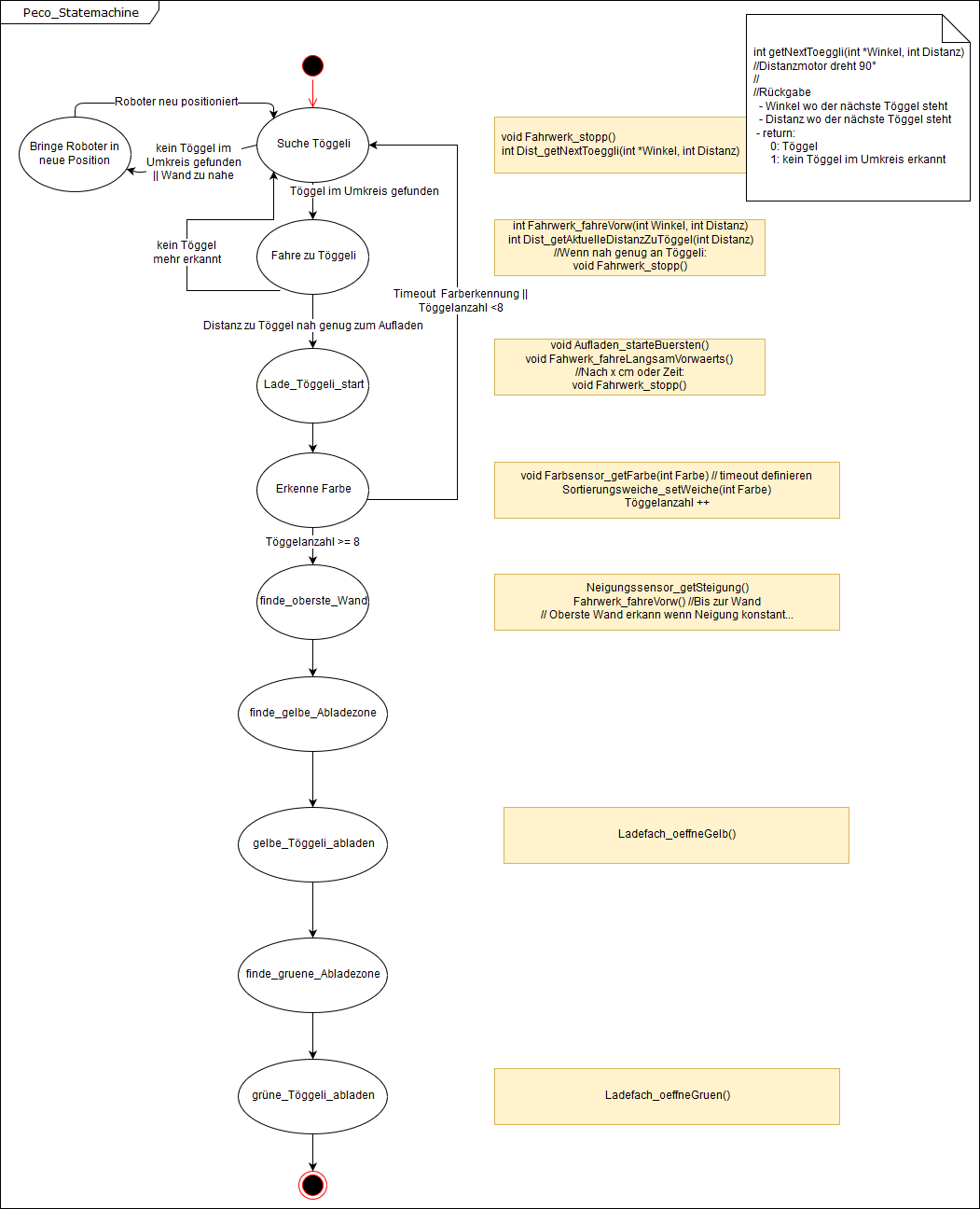
 1

vorwärts

### Lösungsansatz 1:

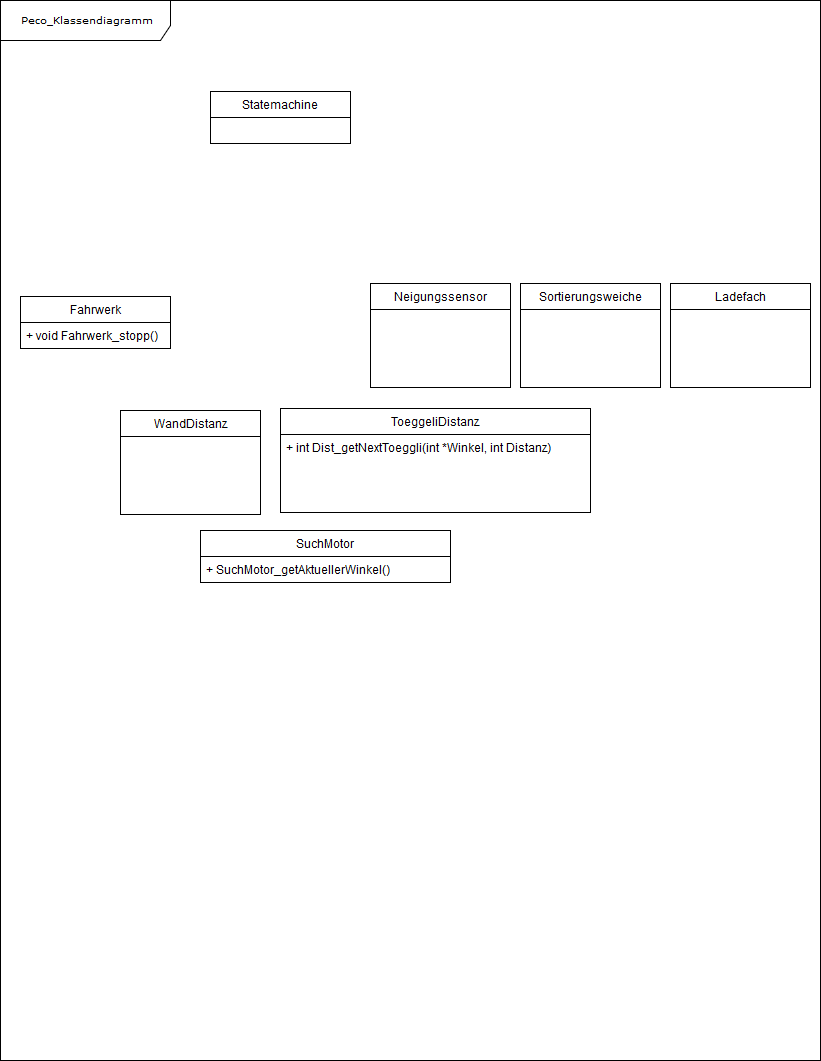
Wenn (Wanddistanz <= Töggeldistanz) oder (Wanddistanz < 5cm), soll der Roboter ca 3cm rückwärts und sich anschliessend um 25° nach rechts drehen

## Statemachine



(Diagramm wurde mit <https://www.draw.io/> erstellt, Quelldatei im Ordner Diagramme)

## Statischer Überblick – Klassendiagramm



(Diagramm wurde mit <https://www.draw.io/> erstellt, Quelldatei im Ordner Diagramme)

# Feinkonzept

## Teilziele/ Anforderungen

## Xxxx\_Archiv

Die nachfolgende Abbildung zeigt die im Projekt vorhanden Softwarekomponenten.

Abladeort Identifikation

Töggeli abladen

Töggeli sortieren

Töggeli aufladen

Töggeli Erkennung

Fahrwerk

Hardware Abstraction (HwAb)

Mapping Pin auf globalen Variablennamen