

Projektet inleddes med att ansvarsposter delades ut till gruppens samtliga medlemmar. Projektet krävde en ansvarig för rapporten, en ansvarig för samtliga presentationer, samt fyra projektledare utspridda under projektets längtid. Nedan visas hur dessa ansvarsposter fräddelades.

Projektledare: Karl, Emil, Christopher H och Joakim Rapportansvarig: Christoffer Redovisningsansvarig: Sami

Vid genomfrånande visade det sig senare att huvudansvar för rapport spreds ut på Karl, Sami, Christopher Hkansson och Emil då Christoffer Jeling fick som uppgift att agera datasupport. Senare i projektet gjordes ytterliggare uppdelning i de ansvarområden som listas nedan:

Bekräftningar för rrelsekvationer och objektidentifiering: Joakim och Christopher H.

Bygge av robothand: Sami och Karl

Programmering och kommunikation: Christoffer och Emil.

I praktiken blev dock Joakim huvudansvarig för matematiken och Christoffer Jeling för programmering och kommunikation.

Bidrag: Vad gäller alla följande punkter anser gruppen att alla ligger relativt jmt i sina bidrag.

Problemlösning Kreativitet, idrikedom Skapande av modell Analys av projektmaterial Diskussionsbidrag

0.1 Huvudansvarig frfattare

Det är i vissa fall svårt att bedömma huvudansvar för att ett avsnitt kan ha präglats av någon för att sedan avslutas av någon annan. Namnen som står efter avsnitten presenteras i den ordningen som huvudansvaret anses ha legat. Sammanfattnings: Sami, Karl, Christopher H. Inledning: Christopher H, Karl, Sami. Robothand: Sami, Karl. Styrhandske: Emil Objektidentifiering: Joakim Digitalteknik: Christoffer Signalbehandling: Christoffer Resultat: Karl Diskussion: Alla Projektrapport: Karl, Christopher H, Sami

Appendix: Dimensionerings berkräftningar: Emil, Christopher H, Joakim Cutkoskys: Karl. Rymdekvationer: Joakim Servoberkräftningar: Joakim Komponentlista: Christoffer Kretsschema: Emil

+-