

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 löptid. Nedan visas hur dessa ansvarsposter fördelades.

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

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

Beräkningar för rörelseekvationer och objektidentifiering: Joakim och Christopher H.

Bygge av robotband: Sami och Karl

Programmering och kommunikation: Christoffer och Emil.

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

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

Problemlösning Kreativitet, idrikedom Skapande av modell Analys av projektmaterial Diskussionsbidrag

0.1 Huvudansvarig författare

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

Appendix: Dimensionerings beräkningar: Emil, Christopher H, Joakim Cutkoskys: Karl. Rymdekvationer: Joakim Servoberäkningar: Joakim Komponentlista: Christoffer Kretsschema: Emil

+ -