|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| TEAMMEETING | | |
| U325 09.11.2016, 15:00 – 16:00 | | |
| Einberufen von | | Wöchentliche Sitzung |
| Besprechungsart: | | ???? |
| Besprechungsleiter | | Ursus Schneider |
| Protokollführer | | Ursus Schneider |
| Teilnehmer | | Tobias Breuß, Jim Frey, Thomas Rienößl und Ursus Schneider |
| Tagungsordnungspunkte | | |
| Thema | Arbeitspakete KW 44 durchsprechen | |
| Tobias: RX und TX (Node und Server) Funktioniert  Ursus: RTOS Einarbeiten  Thomas: Kalibierung vom Moving Head  Jim: Lichtsensor und Gyro bearbeiten | | |
|  | | |
| Ergebnis | [ERGEBNIS] | |
|  | | |
|  | | |
| Thema | Arbeitspakete KW 45 | |
| Tobias: Rx und Tx aufteilung für Bridge  Ursus: UART für Bridge  Thomas: Server  Jim: Gyro und Lichtsensor als Polling | | |
|  | | |
| Ergebnis | [ERGEBNIS] | |
|  | | |
|  | | |

|  |  |
| --- | --- |
| Thema | Protokoll ZigBee bearbeitet bzw. Anschaulich gemacht |
|  | |
|  | |
| Ergebnis | [ERGEBNIS] |
|  | |
|  | |
| Thema | [THEMA] |
|  | |
|  | |
| Ergebnis | [ERGEBNIS] |
|  | |
|  | |
| Thema | AlienProtokoll – 16:30 – 17:30 |
|  | |
|  | |
| Ergebnis | [ERGEBNIS] |
|  | |
|  | |

|  |  |
| --- | --- |
| Thema | [THEMA] |
|  | |
|  | |
| Ergebnis | [ERGEBNIS] |
|  | |
|  | |
| Thema | [THEMA] |
|  | |
|  | |
| Ergebnis | [ERGEBNIS] |
|  | |
|  | |
| Thema | [THEMA] |
|  | |
|  | |
| Ergebnis | [ERGEBNIS] |
|  | |
|  | |

|  |
| --- |
| [Schriftführer] |