|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| TEAMMEETING | | |
| U325 30.11.2016, 13:00 – 14:00 | | |
| Einberufen von | | Wöchentliche Sitzung |
| Besprechungsart: | | ???? |
| Besprechungsleiter | | Ursus Schneider |
| Protokollführer | | Ursus Schneider |
| Teilnehmer | | Tobias Breuß, Jim Frey, Thomas Rienößl und Ursus Schneider |
| Tagungsordnungspunkte | | |
| Thema | KW 47 Aufgaben besprechen | |
| Jim: Gyro und Licht Sensor fertig aber ohne Interrupt. Float Werte werden ausgelesen.  Prototypen fertig und werden verteilt  Ursus: UART funktioniert  Thomas: Server funktioniert noch nicht  Tobias: Heartbeat funktioniert. Leuchten von LED funktioniert. | | |
|  | | |
| Ergebnis | [ERGEBNIS] | |
|  | | |
|  | | |
| Thema | Arbeitspaket KW 48 | |
| Jim: Node (bis auf RF aufruf fertigstellen)  Ursus: UART für Server  Thomas: Server -> kick 5x durchführen => x,y und beschleunigung  Tobias: RF fertig mit einbinden UART | | |
|  | | |
| Ergebnis | [ERGEBNIS] | |
|  | | |
|  | | |

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

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

|  |
| --- |
| [Schriftführer] |