

Meilenstein	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
Projektplanung															
Planung des Roboterarms															
Auswahl der Motoren															
Planung des Handschuhs															
Auswahl der Sensoren															
Konstruktion der Teile															
Kosten überschlagen															
Einkaufsliste															
Einkaufen															
Bau / Montage															
Bau des Roboterarms															
„Zange“															
Aufhängung auf den Hauptmotor															
Andere Mechanik															
Handschuh bauen															
Arduino verkabeln															
Fehlerbehebung															
Programmierung															
Roboter Motoren															
Sensorauswertung															
Signale übertragen															
Zusammenspiel schaffen															
Projektabschluss															
Test															
Verbesserungsvorschläge															
Dokumentation															
Präsentation															