# Communicatie

Voor de communicatie tussen teamleden is een Whatsapp groep aangemaakt om snel berichten te kunnen wisselen buiten de contact uren. Verder zullen documenten worden uitgewisseld via Dropbox en code via Git.

De documentatie die nodig is voor Willy Koning zal via mail aan haar worden toegestuurd.

Deze documentatie zal ook naar Leon Bronckers gestuurd worden. Daarbij is er iedere donderdag om 12 uur een bijeenkomst met Leon voor het project.

De Email gegevens van alle betrokkenen zijn omschreven in het hoofdstuk: Projectorganisatie.

# Kwaliteit

De kwaliteit van het onderzoek wordt gewaarborgd door middel van triangulatie. Dit zal inhouden dat de bevindingen theoretisch en praktisch ondersteund kunnen worden.

Op het gebied van code zal een standaard worden vastgesteld wanneer is besloten welke programmeertaal gebruikt zal worden voor de robotarm. Ook zal deze code op een wekelijkse basis gecontroleerd worden door de teamleden.

## Definition of Done

Het onderzoek is voltooid wanneer de deelvragen beantwoord zijn en een gekozen functie is geïmplementeerd met behulp van de aangeleverde robotarm.

De deelvragen worden als beantwoord beschouwd wanneer de vraag is beantwoord op het theoretische vlak en deze uitgevoerd kan worden met code.

# Risico’s

Om risico’s voor het project in kaart te brengen is een risico analyse gemaakt. Deze is gemaakt door risico’s en gevolgen uit te splitsen. Op basis hiervan wordt een getal uitgerekend dat de prioriteit aangeeft. Hieronder is een tabel gemaakt met de kans en gevolg klassen.

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Kans Klasse | Kans | Omschrijving |  | Gevolg Klasse | Omschrijving |
| 1 | 0%-5% | Onwaarschijnlijk |  | 1 | 1 dagdeel vertraging |
| 2 | 5%-25% | Mogelijk |  | 2 | 1 dag vertraging |
| 3 | 25%-50% | Waarschijnlijk |  | 3 | ½ week vertraging |
| 4 | 50%-100% | Vrijwel zeker |  | 4 | 1 week vertraging |

Vervolgens worden deze toegepast in de onderstaande analyse:

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Omschrijving | Kans | Gevolg | Risico | Risicobeheersing |
| Niet meer functioneren van de robotarm. | 1 | 4 | 4 (laag) | De robotarm controleren voor het gebruik. Wanneer deze faalt contact opnemen met de fabrikant voor reparatie. |
| Ziekte van studenten/verstoring OV | 2 | 2 | 4(laag) | Documenten op drop box bewaren, code op GIT, hierdoor kan thuis doorgewerkt worden. |
| Onvoldoende documentatie over een onderdeel beschikbaar | 2 | 3 | 6(gemiddeld) | Contact op nemen met de fabrikant over handleidingen en verdere informatie. |
| Taken duren langer als gepland | 3 | 3 | 9(groot) | Taken ruim inplannen, bij teveel vertraging Would en Should requirements laten vallen. |
| Tegenvallende performance | 2 | 4 | 8(groot) | Onderdelen uitplannen en testen. W |