

PPM - Zeitdokumentation

Mattias Abfalterer

28. Januar 2015

08.10.2014

- Beschäftigen mit GitHub
- Pflichtenheft besprechen

15.10.2014

- Recherche LeapMotion
- Bestellung Bluetooth-Modul
- Fertigstellung Pflichtenheft
- Beschäftigen mit GitHub-Branched und mergen

22.10.2014

- LaTeX funktionsfähig machen
- Recherche Kommunikation zwischen Laptop und Arduino
- Organisatorisches im Team

29.10.2014

- Bestellung benötigter Hardware
- Programm Bluetooth Laptop-Arduino
- Hardware auseinanderbauen (zu Hause)
- Bestellung zusätzlicher Hardware (zu Hause)

29.10.2014

- Konzept Aussehen des Roboters mit Erweiterung

05.11.2014

- Teambesprechung
- Recherche serielle Kommunikation für C#

12.11.2014

- Bluetooth Kommunikation zwischen Laptop und Arduino testen
- C# Programm für serielle Kommunikation

19.11.2014

- Code für Bluetooth in C# - Programm, das die Daten von LeapMotion entgegennimmt, einpflegen
- Ausführliche Testung der seriellen Kommunikation

Noch zu tun:

- Arduino-Programm, das die Daten interpretiert und den Motoren übergibt
- Hardware zusammenbauen und testen
- eventuell noch Zeit freihalten für Troubleshooting

25.11.2014 - Zuhause

- Provisorischer Zusammenbau der Hardware

26.11.2014

- Troubleshooting für Programm
- Besprechung der möglichen Fehler

03.12.2014

Tätigkeit

- Troubleshooting für Programm
- Fehler: Einlesen der Daten die vom PC kommen

Meilensteine

- Eingelesene Daten richtig spalten (10.12.2014)
- Bewegungsdaten verwerten (17.12.2014)

10.12.2014

Tätigkeit

- String richtig aufgespaltet und in Integer gewandelt
- Bewegungsdaten verwertet

Meilensteine

- Roboter löten (17.12.2014)
- Testen (17.12.2014)

17.12.2014

Tätigkeit

- Roboter gelötet
- Roboter testen
- Problem: keine LeapMotion

Meilensteine

- Test mit LeapMotion (07.01.2015)

07.01.2015

Tätigkeit

- Löten von Roboter wegen Beschädigung bei Transport
- Test mit LeapMotion
- Problem: Roboter interpretiert Daten falsch, obwohl richtig eingelesen

Meilensteine

- Roboter korrekt ansteuern (14.01.2015)

14.01.2015

Tätigkeit

- Löten von Roboter wegen Beschädigung bei Transport
- Arduino-Programm so verändert, dass Roboter Daten richtig verwertet
- Testung - Funktioniert!

Meilensteine

- Proportional zur Neigung der Hand die Geschwindigkeit des Roboters ändern (28.01.2015)

28.01.2015

Tätigkeit

- Geschwindigkeit des Roboters ist proportional zur Neigung der Hand, beim Lenken ist der Kurvenradius proportional zur Neigung
- Testung - Funktioniert!

Meilensteine

- Infrarot-Distanzmesser einbauen (04.02.2015)