

Tätigkeitsbericht Simon Bodner

LeapMotionRobotTeam

8.10.2014

- Überarbeitung des Pflichtenheftes mit Alexander Hoppichler
- Festlegung der Arbeitsaufteilung (mein Teil: Programmierung der LeapMotion)
- Entwurf des Codes für die Datenübermittlung zwischen LeapMotion (bzw. PC) und Roboter (bzw. Arduino) – Code siehe Pflichtenheft
- Recherche zur Verwendung und Programmierung der LeapMotion

15.10.2014

- Überarbeitung Pflichtenheft (hauptsächlich Beschreibung des verwendeten Codes für die Übermittlung von Daten)
- Einblick in GitHub
- Recherche zur Verwendung und Programmierung der LeapMotion

22.10.2014

- Einlesen in Programmierung der Leap-Motion
- Verfassen von Kurzanleitung zur Benützung von GitHub

29.10.2014

- Beispielprogramm von der LeapMotion-SDK erzeugt, Libraries hinzugefügt
- Programmierung von grundlegenden Funktionen der LeapMotion

03.11.2014

- Erstellung eines Beispielprogramms zum Einlesen von Handposition (ohne Test)

05.11.2014

- Definition von maximalen und minimalen Neigungen der Hand
- Festlegen eines sinnvollen Toleranzbereiches um den Nullpunkt (Handposition gerade)
- Programmierung: Einlesen von benötigten Winkeldaten von LeapMotion, Beginn Programmierung der Methode für die Erzeugung des zu sendenden Codes.