

Teilfunktion (Epics)	User Stories	Aufwand PT (Soll)	Aufwand PT (Ist)	Status Ende Sprint	Beendet in Sprint	Assignee
Wegfindung		11	9			
	Schnittstelle zwischen Raspberry Pi und TinyK22 definieren	1	2	DONE	1	IT/ET
	Verbindung zwischen Raspberry Pi und TinyK22 implementieren	6	5	DONE	2	IT/ET
	Software aus Simulator anpassen und auf Raspberry Pi laden	4	2	DONE	1	IT
Hindernis umplatzieren		6	5,5			
	Greifer auf Grundplatte anbringen	2	1	DONE	1	MT
	Greifer-Servomotor zu PCB verbinden	1	0,5	DONE	2	ET
	Software, um Greifvorgang durchzuführen implementieren	4	4	IN PROGRESS	-	ET
Auf Linie ausrichten		11	10			
	Software, um Motoren anzusteuern und sich zu drehen implementieren	8	8	IN PROGRESS	4	ET
	Software, um Winkel der ausgehenden Linien zu erkennen, aus Simulator anpassen	3	2	DONE	2	IT