

Teilfunktion (Epics)	User Stories	Aufwand PT	Priorität (1-3)	Sprint	Assignee	Kommentar
Fortbewegung mit geregelter Geschwindigkeit		15	1	1		
	PCB Schema designen inklusive Feedback	5			ET	
	Grundplatte konstruieren	2			MT	
	Räder mit Motoren an Grundplatte anbringen	1			MT	
	PCB bestellen				ET	~10 Tage Wartezeit
	PCB auf Grundplatte mit TinyK22 anordnen und verbinden	2			ET/MT	
	Software, um Motoren anzusteuern schreiben	4			ET	
	Akku anschliessen	1			ET/MT	inkl. Systemtest
Auf Linien des Graphes bewegen		8	1	1		
	Software schreiben, um Liniensensor auszulesen	4			ET	
	Lichtabdeckung fuer Liniensensor erstellen	2			MT	
	Liniensensor an Grundplatte anbringen	2			MT	inkl. Systemtest
Bis zum nächsten Knoten fahren		5	1	1		
	Kamera anbringen und verbinden	1			IT	
	Software schreiben, um Kamera anzusteuern, um Bilder zu machen und zu laden	2			IT	
	Software schreiben, um von Liniensensor auszulesen, ob Roboter sich auf Knoten befindet	2			ET	
Wegfindung		11	1	2		
	Schnittstelle zwischen Raspberry Pi und TinyK22 definieren	1			IT/ET	
	Verbindung zwischen Raspberry Pi und TinyK22 implementieren	6			IT/ET	
	Software aus Simulator anpassen und auf Raspberry Pi laden	4			IT	inkl. Systemtest
Hindernis umplatzen		7	1	2		Greifer in PREN1 konstruiert
	Greifer auf Grundplatte anbringen	2			MT	
	Greifer-Servomotor zu PCB verbinden	1			ET	
	Software, um Greifvorgang durchzufuehren implementieren	4			ET	inkl. Systemtest
Auf Linie ausrichten		11	2	2		
	Software, um Motoren anzusteuern und sich zu drehen implementieren	8			ET	
	Software, um Winkel der ausgehenden Linien zu erkennen, aus Simulator anpassen	3			IT	inkl. Systemtest