

Teilfunktion (Epics)	User Stories	Aufwand PT (Soll)	Aufwand PT (Ist)	Status Ende Sprint	Beendet in Sprint	Assignee
Fortbewegung mit geregelter Geschwindigkeit		15	20			
	PCB Schema designen inklusive Feedback	5	3	DONE	1	ET
	Grundplatte konstruieren	2	1	DONE	1	MT
	Räder mit Motoren an Grundplatte anbringen	1	2	DONE	1	MT
	PCB bestellen	-	-	DONE	1	ET
	PCB auf Grundplatte mit TinyK22 anordnen und verbinden	2	2	NOT STARTED	2	ET/MT
	Software, um Motoren anzusteuern schreiben	4	10	DONEv1	1	ET
	Akku anschliessen	1	2	DONE	1	ET/MT
Auf Linien des Graphes bewegen		9	7,5			
	Software schreiben, um Liniensensor auszulesen	4	5	DONE	1	ET
	Lichtabdeckung für Liniensensor erstellen	2	2	IN PROGRESS	2	MT
	Liniensensor an Grundplatte anbringen	2	0,5	NOT STARTED	2	MT
Bis zum nächsten Knoten fahren		5	10,5			
	Kamera anbringen und verbinden	1	0,5	DONE	1	IT
	Software schreiben, um Kamera anzusteuern, um Bilder zu machen und zu laden	2	2	DONE	1	IT
	Software schreiben, um von Liniensensor auszulesen, ob Roboter sich auf Knoten befindet	2	8	IN PROGRESS	4	ET