21. April 2023

Kerem Dogan, Daniel Caldart, Laura Ehrat

HF Schaffhausen

Hintersteig 12, 8200 Schaffhausen

Farbgreifer

Seminarwoche Software Entwicklung

Inhalt

[Aufgabenstellung 2](#_Toc132895705)

[SCRUM 3](#_Toc132895706)

[Definitionen 3](#_Toc132895707)

[SCRUM-Team 3](#_Toc132895708)

[Sprints 3](#_Toc132895709)

[Daily SCRUM 3](#_Toc132895710)

[Daily Review 3](#_Toc132895711)

[Sprints 4](#_Toc132895712)

[Sprint 0 4](#_Toc132895713)

[Sprint 1 4](#_Toc132895714)

[Sprint 2 4](#_Toc132895715)

[Sprint 3 5](#_Toc132895716)

[Sprint 4 5](#_Toc132895717)

[Protokolle 6](#_Toc132895718)

[Montag, 17.04.2023 6](#_Toc132895719)

[Dienstag, 18.04.2023 7](#_Toc132895720)

[Mittwoch, 19.04.2023 9](#_Toc132895721)

[Donnerstag, 20.04.2023 11](#_Toc132895722)

[Freitag, 21.04.2023 12](#_Toc132895723)

[Projekt Farbgreifer 13](#_Toc132895724)

[Usecase 13](#_Toc132895725)

[Sequenzdiagramm 13](#_Toc132895726)

[Flussdiagramm 13](#_Toc132895727)

[Bauanleitung 13](#_Toc132895728)

# Aufgabenstellung

# SCRUM

## Definitionen

### SCRUM-Team

#### Produktinhaber:

* Kerem Dogan

#### SCRUM – Master:

* Laura Ehrat

#### Entwickler – Team:

* Daniel Caldart
* Kerem Dogan
* Laura Ehrat

### Sprints

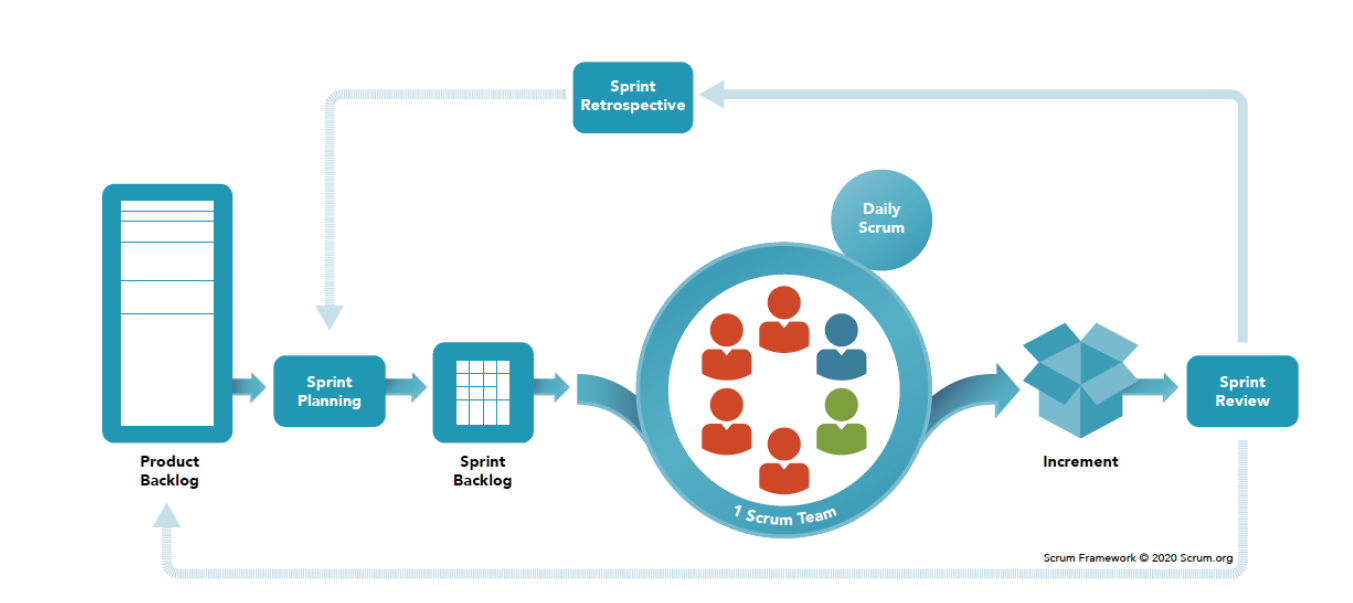
Jeder Sprint beinhaltet 8h Arbeit. Der Montag wird als Sprint 0 angesehen, dieser dient als Vorbereitung für den Rest des Projektes. Der Sprint 0 ist besonders, da dieser weniger als 8h beinhaltet. Die restlichen Sprints im Projekt werden über die reguläre Zeit abgehandelt.

### Daily SCRUM

Ist ein tägliches Meeting, welches am Morgen vor Beginn des neuen Sprints gehalten wird. Dabei wird der letzte Sprint angeschaut und der Fortschritt besprochen. Der neue Sprint wird final definiert und aufgetretene Herausforderungen im Team angeschaut. Das Daily SCRUM dauert maximal 15 Minuten. Dabei wird immer ein Protokoll erstellt, um das Besprochene festzuhalten.

### Daily Review

Der Daily Review beinhaltet den Sprint Review und die Retrospektive. Dieses Meeting wird immer am Ende eines Sprints durchgeführt für maximal 15 Minuten. Das Ergebnis vom Entwickler – Team wird vorgezeigt. Alles, was nicht demonstrierbar ist, gilt als nicht erfüllt. Nebenbei wird das Organisatorische angeschaut und bei Bedarf im nächsten Sprint angepasst.



## Sprints

### Sprint 0

Der Sprint 0 wird als Vorbereitung für das Projekt gesehen. Dieser Sprint dauerte keine 8 Stunden und wurde nur in einem Daily Review bewertet. Das Daily SCRUM wurde hierbei ausgelassen, da das SCRUM Team noch definiert werden musste.

#### Issue 1

Die Vorlage für die Dokumentation sollte erstellt werden, damit die Formatierungen im Voraus abgeschlossen sind und weniger Zeit, während dem Projekt dafür aufgewendet werden muss.

#### Issue 2

Ein fully dressed usecase wurde für das Projekt Farbgreifer erstellt. Dabei war es wichtig die Hautfunktion genau zu beschreiben und einige Erweiterungen zu definieren.

#### Issue 3

Der Farbgreifer sollte vor dem offiziellen Start (Sprint 1) entworfen und zusammengebaut sein. Der Farbgreifer wurde entsprechend der Vorlage von Lego erstellt. Die Sensoren wurden entsprechend umpositioniert für unseren gebrauch. Die Berührungssensoren wurden durch Gyrosensoren ersetzt.

### Sprint 1

#### Issue 4 und 5

Bei den jeweiligen Issues wurden die Sensoren und Motoren getestet und Möglichkeiten zur Umsetzung evaluiert.

#### Issue 6

Ein Flussdiagramm sollte erstellt werden. Dies dient um die Programmierung zu vereinfachen und diese visuell vereinfacht darzustellen.

#### Issue 9

Die Programmierung des Greifmotors (Greifen) wurde als Teilschritt definiert. Im Anschluss wird das kleine Programm in die Hauptprogrammierung integriert.

#### Issue 10

Die Programmierung des Farbsensors wurde als Teilschritt definiert. Im Anschluss wird das kleine Programm in die Hauptprogrammierung integriert.

#### Issue 17

Der Greifarm wird umgebaut. Die Gyrosensoren werden entfernt.

### Sprint 2

#### Issue 7

Die Programmierung des unteren Motors (Schwenken) wurde als Teilschritt definiert. Im Anschluss wird das kleine Programm in die Hauptprogrammierung integriert.

#### Issue 8

Die Programmierung des oberen Motors (Heben) wurde als Teilschritt definiert. Im Anschluss wird das kleine Programm in die Hauptprogrammierung integriert.

#### Issue 12

Ein Sequenzdiagramm wird erstellt. Das Sequenzdiagramm dient zur Unterstützung für den Programmierer. Das Programm wird anhand von Inputs und Outputs vereinfacht dargestellt.

#### Issue 11

Das Hauptprogramm wird erstellt. In dem Hauptprogramm werden die vorherigen Programme eingefügt und in eins verbunden.

#### Issue 18

Eine Optimierung des Greifers wurde final vorgenommen und in einen Kranen umfunktioniert.

### Sprint 3

#### Issue 13

Die Bauanleitung für den Farbgreifer wird mit Bricklink erstellt.

#### Issue 14

Eine Dokumentation vom Programm wird erstellt und fortlaufend ergänzt mit den relevanten Informationen.

#### Issue 16

Das Hauptprogramm wird während und nach der Erstellung getestet.

### Sprint 4

#### Issue 15

Für die Klasse soll eine Kurzpräsentation vorbereitet werden.

#### Issue 19

Die gesamte Arbeit wird nochmals auf Vollständigkeit und Übereinstimmung kontrolliert. Bei Abweichungen werden entsprechende Dokumente vor der Abgabe nochmals überarbeitet.

## Protokolle

### Montag, 17.04.2023

#### Daily Review Sprint 0

Teilnehmer:

* Kerem Dogan
* Daniel Caldart
* Laura Ehrat

Zeit: 16:15 – 16:30

Inhalt:

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Name | Issue | Fortschritt | Probleme |
| Kerem | 3 | Der Farbgreifer wurde entsprechend der Lego-Anleitung vollständig aufgebaut. Anpassungen welche vorgenommen wurden, sind die Berührungssensoren der horizontalen und der vertikalen Achse durch Gyrosensoren ausgetauscht. | Soweit sind keine Probleme während dem Aufbau entstanden. |
| Daniel | 2 | Der Usecase wurde vollständig erstellt und mit dem Dozenten besprochen. Eine Hauptfunktion wurde definiert und einige Ergänzungen. Die Ergänzungen werden umgesetzt, sofern die Hauptfunktion vollständig erfüllt ist und noch genügend Zeit zu Erweiterung vorhanden ist. | Der Usecase muss nach der Programmierung nochmals auf mögliche Abweichungen überarbeitet werden. |
| Laura | 1 | Die Vorlage der Dokumentation wurde vollständig erstellt. Diese beinhaltet den finalen Aufbau der benötigten Unterlagen und die Protokolle, um das Projekt täglich festhalten zu können. | Es sind keine Probleme aufgetreten |

Die Gruppeneinteilung hat soweit sehr gut funktioniert. Diskussionen wurden auf einer professionellen Ebene durchgeführt. Die Einteilung der einzelnen Issues auf die Teilnehmer kann im nächsten Sprint verbessert werden.

### Dienstag, 18.04.2023

#### Daily SCRUM Sprint 1

Teilnehmer:

* Kerem Dogan
* Daniel Caldart
* Laura Ehrat

Zeit: 08:15 – 08:25

Inhalt:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Name | Issue | Beschreibung To Do |
| Kerem | 4 | Der Farbsensor muss getestet werden. Dabei werden die einzelnen Farbspektren inspiziert. Zusätzlich sollten mögliche Greifobjekte definiert werden und wenn möglich getestet um eine Erkennung des Sensors zu garantieren. |
| Daniel | 5 | Die einzelnen Motoren werden im Zusammenhang mit den Gyrosensoren getestet. Mögliche Einstellungen der Motoren sollten in diesem Schritt evaluiert werden. |
| Laura | 6 | Ein Flussdiagramm für die Programmierung sollte erstellt werden. |
| Daniel | 9 | Das Programm für den Greifmotor wird vorbereitet und auf die Funktion getestet. Danach sollte das Programm soweit sein, um es in die Hauptprogrammierung einfügen zu können. |
| Daniel | 10 | Die Programmierung des Farbsensors wird soweit vorbereitet und getestet, damit diese ins Hauptprogramm integriert werden kann. |

#### Daily Review Sprint 1

Teilnehmer:

* Kerem Dogan
* Daniel Caldart
* Laura Ehrat

Zeit: 15:45 – 16:00

Inhalt:

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Name | Issue | Fortschritt | Probleme |
| Kerem | 4 | Die einzelnen Farbspektren wurden getestet und definiert. Es wurden Würfel als Greifobjekte erstellt in grün, blau, rot und braun. Distanz zum Scan ca. 20 mm. | Schwarz, weiss und gelb sind nicht optimal für den Farbsensor. Schwarz wird erkannt, auch wenn kein Objekt vorhanden ist, Weiss wird auf Grund vom Tisch nicht verwendet und Gelb wird beim Scan nur auf eine sehr kurze Distanz ca. 0.5mm knapp erkannt. |
| Daniel | 5 | Die Motoren wurden in der Funktion getestet. Die Gyrosensoren wurden auf die Funktionalität und Genauigkeit getestet. Die Gyrosensoren eigenen sich nicht für die Funktion, welche wir wollen. Die Motoren wurden in der Funktion mit Drehgebern getestet und als tauglich für unsere Funktionalität bestimmt. | Die Gyrosensoren genügen unseren Anforderungen für die Funktion nicht. Bei den Messwerten wurden zu grosse Abweichungen festgestellt, welche ein mehrfaches und genaues Positionieren nicht möglich machen.  Der Farbgreifer muss nochmals angepasst werden und die Gyrosensoren entfernt (Issue 17 wurde erstellt) |
| Laura | 6 | Das Flussdiagramm wurde für das Hauptprogramm erstellt. | Es sind keine Probleme aufgetreten, muss evtl. nach der Erstellung vom Hauptprogramm nochmals angepasst werden. Abweichungen sind zu erwarten. |
| Daniel | 9 | Das Grundprogramm für den Greifer wurde erstellt und getestet. Der Greifer öffnet und schliesst sauber. Die Würfel können mit dem Greifer gegriffen werden.  Das Grundprogramm kann im Hauptprogramm integriert werden. | Die Arme des Farbgreifers müssen ersetzt werden. Die ursprünglichen Greifer sind zu kurz im Verhältnis zur Positionierung des Farbsensors. Wird in Issue 17 erwähnt. |
| Daniel | 10 | Das Grundprogramm für den Farbsensor wurde erstellt und getestet. Das Grundprogramm kann im Hauptprogramm integriert werden. | Grundsätzlich sind bei der Erstellung keine Probleme aufgetreten. Der Farbsensor musste jedoch etwas umpositioniert werden. Grund dafür ist die Erkennungsdistanz der Farbsensors.  Wird in Issue 17 erwähnt. |
| Kerem und Laura | 17 | Der Farbgreifer wurde in verschiedenen Punkten angepasst, da uns gewisse mechanische Funktionalitäten gestört haben und mit der Programmierung nicht funktionieren. Angepasst wurde die Positionierung des Farbsensors, die Arme des Greifers und die Gyrosensoren wurden entfernt. | Während den kleinen Änderungen und Tests am Farbgreifer ist aufgefallen, dass die ursprüngliche Zahnradkombination in der vertikalen Achse den Greiferkopf nicht halten kann. Es muss eine Lösung für eine Selbsthaltung gefunden werden (Getriebe ist ein Lösungsvorschlage). Issue 18 wurde erstellt und an Laura zugewiesen. |

Wir sind in der Gruppe sehr effizient vorangekommen. Es wurde sich gegenseitig ausgeholfen, sobald an einem Punkt Hilfe benötigt wurde. Die Auslastung der einzelnen Gruppenmitglieder war deutlich besser im Gegensatz zum Vortag.

### Mittwoch, 19.04.2023

#### Daily SCRUM Sprint 2

Teilnehmer:

* Kerem Dogan
* Daniel Caldart
* Laura Ehrat

Zeit: 08:05 – 08:20

Inhalt:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Name | Issue | Beschreibung To Do |
| Kerem | 7 | Die Programmierung des unteren Motors (Schwenken) sollte erstellt werden. Dabei wird die horizontale Rotation programmiert. Diese wird mittels Drehgebern in einen Rotationsbereich gebracht. Im Anschluss sollte das Teilprogramm ins Hauptprogramm eingepflegt werden. |
| Daniel | 8 | Die Programmierung des oberen Motors (Heben) sollte erstellt werden. Dabei wird die vertikale Hebebewegung programmiert. Diese wird mittels Drehgebern in einen Rotationsbereich gebracht. Im Anschluss sollte das Teilprogramm ins Hauptprogramm eingepflegt werden. |
| Laura | 12 | Ein Sequenzdiagramm sollte für die Programmierung der Hauptfunktion erstellt werden. Diese dient als Hilfestellung für das Hauptprogramm. |
| Daniel | 11 | Das Hauptprogramm wird mittels der vorhergehenden Programme zusammengestellt und verfeinert. |
| Laura und Kerem | 18 | Der Greifarm sollte so umgebaut werden, dass eine Selbsthaltung der vertikalen Achse entsteht. Der Greifkopf kann nicht angepasst werden. |

#### Daily Review Sprint 2

Teilnehmer:

* Kerem Dogan
* Daniel Caldart
* Laura Ehrat

Zeit: 15:45 – 16:00

Inhalt:

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Name | Issue | Fortschritt | Probleme |
| Kerem | 7 | Die horizontale Rotation des Greifarms wurde vollständig erstellt. Dabei wurde der Rotationsradius zum Usecase angepasst. Das Grundprogramm ist bereit um im Hauptprogramm eingefügt zu werden. | Auf Grund der kurzen Kabel, wurde der Rotationsradius von 360° auf ca. 300° (900 Encoder Schritte). Eine Anpassung des Greifers wurde in Issue 18 hinzugefügt, um die Kabel zentraler in die Rotation einzubauen. |
| Daniel | 8 | Das Heben des Greifarms wurde vollständig erstellt. Der Hebeweg wurde in 1800 Encoder Schritten definiert. Der Hebeweg muss im Usecase angepasst werden. Das Grundprogramm ist bereit um im Hauptprogramm eingefügt zu werden. | Bei der Programmierung sind Probleme mit der definierten Position entstanden. Anfangs wurde beim runterfahren mit negativen Werten gearbeitet. Dadurch war nur relatives Verfahren möglich. Das Programm wurde so geändert, dass ein absolutes Verfahren möglich wurde. |
| Laura | 12 | Das Sequenzdiagramm wurde für das Hauptprogramm erstellt. | Es sind keine Probleme aufgetreten, muss evtl. nach der Erstellung vom Hauptprogramm nochmals angepasst werden. Abweichungen sind zu erwarten. |
| Daniel | 11 | Das Hauptprogramm wurde angefangen. Die Grundprogramme von den vorhergehenden Issues wurden eingepflegt. Die Verfeinerung und Verknüpfung der einzelnen Programme wurde gestartet. Die Grundidee funktioniert soweit im Programm braucht aber noch einige Anpassungen. Bis jetzt wurde erst mit einer Farbe gearbeitet. | Ablagehöhe und Greifhöhe wurden noch nicht definiert.  Mehr als eine Farbe sollte definiert werden.  Eine Anpassung des Usecases sind nötig gemäss den Rotations und Hebebewegungen, sowie der Beschreibung der Hauptfunktion. |
| Laura und Kerem | 18 | Es wurde ein Schenkengetriebe für die vertikale Achse verbaut. Dadurch wird eine Selbsthaltung garantiert. Zusätzlich wurde der Brick für die Steuerung nach oben versetzt. So kann die kurze Kabellänge etwas kompensiert werden und Rotationsweg gewonnen werden. | Eine Hürde beim Umbau war der Schwerpunkt der Farbgreifers beim umsetzen der Bricks. Zuerst war der Brick zentral in der Achse versetzt worden. Dies sorgte für eine Schräglage des Greifarms. Der Brick musste als Gegengewicht weiter hinten befestigt werden, um in der Bewegung ein Kippen des Farbgreifers vermeiden zu können. |
| Laura und Kerem | 13 | Die Bauanleitung wurde gestartet. Mit Bricklink wurden zwei separate Bauteile angefangen. Der Greifarm und der Unterbau wurden zu einem Teil erstellt und müssen zusammengefügt werden. | Die Erstellung der Bauanleitung mit dem Tool stellt sich als aufwändiger dar als gedacht und braucht Zeit für die Einarbeitung. |

Die Arbeitsteilungen sind uns gut gelungen. Durch die effiziente Arbeitsweise konnten wir mit der Bauanleitung bereits beginnen. Da wir die Einarbeitung in das neue Programm unterschätzt haben, kommt uns die gewonnene Zeit entgegen.

### Donnerstag, 20.04.2023

#### Daily SCRUM Sprint 3

Teilnehmer:

* Kerem Dogan
* Daniel Caldart
* Laura Ehrat

Zeit: 08:10 – 08:25

Inhalt:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Name | Issue | Beschreibung To Do |
| Kerem und Laura | 13 | Die Bauanleitung sollte in Bricklink fertig erstellt werden. Die Baugruppe 1 und 2 wurde bereits angefangen. Sobald die Baugruppen fertig erstellt sind wird eine Bauanleitung daraus erstellt. |
| Daniel | 11 | Das Hauptprogramm wurde in Sprint 2 noch nicht fertig erstellt. Dabei wird die Hauptfunktion nochmals überdacht und evtl. leicht angepasst. Die Anpassung wäre, dass der Farbgreifer zuerst einen Scandurchgang macht und sich verschiedenen Positionen der Würfel merkt. Im Anschluss werden Würfel auf der Rotationsachse gefunden und an die vorher eingelesenen Positionen gehoben. |
| Laura | 14 | Die Projektdokumentation sollte den aktuellen Stand erhalten um soweit für das Abgabedatum vorbereitet zu sein. |
| Daniel | 16 | Das Hauptprogramm wird gemäss den Anforderungen getestet. Während dem Testen können ebenfalls Änderungen im Hauptprogramm vorgenommen werden. |

#### Daily Review Sprint 3

Teilnehmer:

* Kerem Dogan
* Daniel Caldart
* Laura Ehrat

Zeit:

Inhalt:

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Name | Issue | Fortschritt | Probleme |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

### Freitag, 21.04.2023

#### Daily SCRUM Sprint 4

Teilnehmer:

* Kerem Dogan
* Daniel Caldart
* Laura Ehrat

Zeit:

Inhalt:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Name | Issue | Beschreibung To Do |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |

#### Daily Review Sprint 4

Teilnehmer:

* Kerem Dogan
* Daniel Caldart
* Laura Ehrat

Zeit:

Inhalt:

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Name | Issue | Fortschritt | Probleme |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

# Projekt Farbgreifer

## Usecase

## Sequenzdiagramm

## Flussdiagramm

## Bauanleitung