

SPI IT3201: baRobot ARDUINO Servoansteuerung

Projekt-Thema 1:

Servoansteuerung des baRobot mit ARDUINO und Entwurf einer Funktionsbibliothek in C

Wissenschaftliche Betreuung:

Prof. Dr.- Monett-Diaz EMAIL: dagmar.monett-diaz@hwr-berlin.de

Laborbetreuung:

Dipl.-Ing. (FH) P. Erhardt EMAIL: peter.erhardt@hwr-berlin.de

Student: Berth, Michael Matr. Nr: 603699 EMAIL: berdsen.home@gmx.de

Student: Güthling, Christian Matr. Nr: 623633 EMAIL: guedy87@gmx.de

Der nachfolgende Zeitplan ist eine vorläufige Planung für den Zeitlichen Ablauf des Studienprojekts SPI IT 3201. Die einzelnen Zeiträume können sich Aufgrund von Komplikationen und der dazwischen liegenden Praxisphase leicht verschieben, wobei die Positionen gleich bleiben.

Zeitplanung:

Pos.	Auszuführende Arbeiten	Zeitplan
1.	Einführung in die Berechnung der Bewegung eines vierachsigen Knickarmroboters.	20.01.12 – 27.01.12
2.	Einführung in die ARDUINO Plattform.	20.01.12 – 03.02.12
3.	Einführung in die Elektronik zur Erstellung einer geeigneten Hardwareschaltung .	27.01.12 – 03.02.12
4.	Entwicklung und Darstellung eines Kommunikationskonzepts mit dem Roboter.	04.02.12 – 17.02.12
5.	Entwicklung einer Schaltung mit dem ARDUINO Prozessor zur Steuerung der Servomotoren.	18.02.12 – 09.03.12
6.	Entwicklung und Implementierung einer windowskompatiblen Funktionsbibliothek in C (*.dll) zur Bewegung des Roboters.	25.02.12 – 30.03.12
7.	Refactoring zur Verbesserung der Stabilität bei der Kommunikation mit dem Roboter.	30.03.12 – 13.04.12
8.	Zeitspanne für Erweiterungen bzw. Komplikationen.	14.04.12 – 30.05.12

Neben läufig:

Erstellen einer Präsentation über das Studienprojekt bis zum 10.06.2012.

Erstellen einer ausführlichen Dokumentation der aktuellen Arbeiten bis zum 20.08.2012.

20.01.2012

M.Berth , C.Güthling