Aufgaben	Michi	Fabian	Jendrik	Nico	Joanthan	es. Stunden	10	15	30	35	45	65	70	75	06	95	105	125	130	135	140	145	215
Herstellung: Flieger	Х																	1					
	Х	Х							4														
<u>-</u>			Х	Х																			
		Х				5				1													
Zusammenbau: Plattform	Х	Х			Х	10			7														
Motorsteuerung: Abschusssystem				Х		10																	
		Х				30		V															
Motorsteuerung: Fahren (auf ESP)	Х					25																	
Motorsteuerung Plattform	Х					25		V															
Anbindung und Programmierung: Gyro-Sensor			Х	Х		50																	
Ausetzten + Einrichtung: Raspi				Х		10																	
Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren					Х	60																	
Programmierung: Positionsdaten aus IMG	Х	Х		Х		40																	
Erstellung: KI Modell			Х			50																	
Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt)	Х	Х		Х		80																	
Aufsetzen: HTTP-Server (opt)			Х		Х	35							7				1						
Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt)			Х		Х	35																	
Programmierung: Vorausberechnung	Х	Х	Χ	Χ	Χ	90																	
Integration: Pro Mini in ESP	Х	Х	Х	Х	Х	60																	
Schnittstelle: ESP <-> Raspi	Х	Х	Х	Х	Х	30																	
Gesamttest	Х	Х	Х	Х	Х	60																	
	Herstellung: Flieger Modellierung und 3D-Druck Geschütz Einrichtung: Stromversorung Zusammenbau: Geschoßsystem Zusammenbau: Plattform Motorsteuerung: Abschusssystem Programmierung: ESP (Veteiler)-BT Controller Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) Motorsteuerung Plattform Anbindung und Programmierung: Gyro-Sensor Ausetzten + Einrichtung: Raspi Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren Programmierung: Positionsdaten aus IMG Erstellung: KI Modell Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt) Aufsetzen: HTTP-Server (opt) Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt) Programmierung: Vorausberechnung Integration: Pro Mini in ESP Schnittstelle: ESP <-> Raspi	Herstellung: Flieger X Modellierung und 3D-Druck Geschütz X Einrichtung: Stromversorung Zusammenbau: Geschoßsystem Zusammenbau: Plattform X Motorsteuerung: Abschusssystem Programmierung: ESP (Veteiler)-BT Controller Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) X Motorsteuerung Plattform X Anbindung und Programmierung: Gyro-Sensor Ausetzten + Einrichtung: Raspi Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren Programmierung: Positionsdaten aus IMG X Erstellung: KI Modell Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt) X Aufsetzen: HTTP-Server (opt) Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt) Programmierung: Vorausberechnung X Integration: Pro Mini in ESP X Schnittstelle: ESP <-> Raspi X Gesamttest X	Herstellung: Flieger X X Modellierung und 3D-Druck Geschütz X X X Einrichtung: Stromversorung Zusammenbau: Geschoßsystem X X X X Motorsteuerung: Abschusssystem X X X Motorsteuerung: Abschusssystem Programmierung: ESP (Veteiler)-BT Controller X Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) X Motorsteuerung Plattform X Anbindung und Programmierung: Gyro-Sensor Ausetzten + Einrichtung: Raspi Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren Programmierung: Positionsdaten aus IMG X X Erstellung: KI Modell Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt) X X Aufsetzen: HTTP-Server (opt) Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt) Programmierung: Vorausberechnung X X X Integration: Pro Mini in ESP X X X Schnittstelle: ESP <-> Raspi X X X Gesamttest X X X	Herstellung: Flieger Modellierung und 3D-Druck Geschütz Einrichtung: Stromversorung Zusammenbau: Geschoßsystem Zusammenbau: Plattform X X Motorsteuerung: Abschusssystem Programmierung: ESP (Veteiler)-BT Controller Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) Motorsteuerung Plattform X X Motorsteuerung Plattform X Anbindung und Programmierung: Gyro-Sensor Ausetzten + Einrichtung: Raspi Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren Programmierung: Positionsdaten aus IMG Erstellung: KI Modell X X Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt) X X Aufsetzen: HTTP-Server (opt) Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt) Programmierung: Vorausberechnung X X Schnittstelle: ESP <-> Raspi X X K Gesamttest X X X	Herstellung: Flieger X X X Einrichtung: Stromversorung X X X X X X X X X X X X X X X X X X X	Herstellung: Flieger Modellierung und 3D-Druck Geschütz Zisnammenbau: Geschoßsystem Zusammenbau: Plattform X X X Motorsteuerung: Abschusssystem Programmierung: ESP (Veteiler)-BT Controller Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) Motorsteuerung Plattform X X X Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) X Motorsteuerung Plattform X X Anbindung und Programmierung: Gyro-Sensor Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren Programmierung: Positionsdaten aus IMG Erstellung: KI Modell Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt) X X Aufsetzen: HTTP-Server (opt) Programmierung: Vorausberechnung X X X X X X Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt) Programmierung: Pro Mini in ESP X X X X X X X X Schnittstelle: ESP <-> Raspi X X X X X X X X X X Schnittstelle: ESP <-> Raspi X X X X X X X X X X X X X X X X X X X	Herstellung: Flieger	Herstellung: Flieger X X X X 30 Modellierung und 3D-Druck Geschütz X X X 30 Einrichtung: Stromversorung X X X X 30 Zusammenbau: Geschoßsystem X X X 30 Zusammenbau: Plattform X X X 30 Motorsteuerung: Abschusssystem X 30 Motorsteuerung: ESP (Veteiler)-BT Controller X 30 Motorsteuerung: ESP (Veteiler)-BT Controller X 30 Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) X 30 Motorsteuerung Plattform X 30 Anbindung und Programmierung: Gyro-Sensor X X X 30 Ausetzten + Einrichtung: Raspi X 30 Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren X 30 Programmierung: Positionsdaten aus IMG X X X X 30 Erstellung: KI Modell X X 35 Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt) X X X X 35 Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt) X X X X X 35 Programmierung: Vorausberechnung X X X X X X 30 Gesamttest X X X X X X X X 30 Gesamttest X X X X X X X X X X X 30 Gesamttest X X X X X X X X X X X X X X X X X X X	Herstellung: Flieger Modellierung und 3D-Druck Geschütz X X X 30 Einrichtung: Stromversorung Zusammenbau: Geschoßsystem X X X 10 Motorsteuerung: Abschusssystem Motorsteuerung: ESP (Veteiler)-BT Controller X X X 30 Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) Motorsteuerung Plattform X X X 30 Motorsteuerung Plattform X X 30 Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) X 30 Motorsteuerung Plattform X 4 50 Ausetzten + Einrichtung: Raspi Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren Programmierung: Positionsdaten aus IMG X X X X 40 Erstellung: KI Modell Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt) X X X X 80 Aufsetzen: HTTP-Server (opt) Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt) Programmierung: Vorausberechnung X X X X X X 90 Integration: Pro Mini in ESP X X X X X X X 30 Gesamttest X X X X X X X X X 30 Gesamttest	Herstellung: Flieger Modellierung und 3D-Druck Geschütz X X X 30 Einrichtung: Stromversorung Zusammenbau: Geschoßsystem X X X 50 Zusammenbau: Plattform X X X X 50 Motorsteuerung: Abschusssystem Programmierung: ESP (Veteiler)-BT Controller X X X 50 Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) X 50 Motorsteuerung Plattform X X X 50 Motorsteuerung Plattform X X 50 Anbindung und Programmierung: Gyro-Sensor Ausetzten + Einrichtung: Raspi Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren Programmierung: Positionsdaten aus IMG Erstellung: KI Modell Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt) X X X X 80 Aufsetzen: HTTP-Server (opt) Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt) Programmierung: Vorausberechnung X X X X X X X 90 Integration: Pro Mini in ESP X X X X X X X X X 30 Gesamttest X X X X X X X X X X X 30 Gesamttest	Herstellung: Flieger Modellierung und 3D-Druck Geschütz X X X 30 Einrichtung: Stromversorung Zusammenbau: Geschoßsystem X X X 10 Motorsteuerung: Abschusssystem Programmierung: ESP (Veteiler)-BT Controller X X 10 Motorsteuerung: Fahren (auf ESP) Motorsteuerung Plattform X X X 10 Motorsteuerung Plattform X X 10 Motorsteuerung Plattform X X 10 Motorsteuerung Plattform X 10 Anbindung und Programmierung: Gyro-Sensor Ausetzten + Einrichtung: Raspi Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren Programmierung: Positionsdaten aus IMG Erstellung: KI Modell Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt) X X X 10 Erstellung: KI Modell Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt) X X X 10 Erstellung: KI Modell Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt) X X X 10 Mufsetzen: HTTP-Server (opt) Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt) X X X X 35 Programmierung: Vorausberechnung X X X X X X X X 30 Integration: Pro Mini in ESP X X X X X X X X X X X X X X X X X X X	Herstellung: Flieger X X X X X X X X X X X X X X X X X X X	Herstellung: Flieger X X X X X X X X X X X X X X X X X X X	Herstellung: Flieger	Modellierung und 3D-Druck Geschütz								

Gesamt 161,33 141,33 163,00 138,00 146,33 750