## **GANTT HimmelWacht**

| Phase | Aufgaben  | Michi  | Fabian  | Jendrik | Nico   | Joanthan | Ges. Stunden | 5 | 15<br>30 | 35       | 45 | 09 | 65 | 75 | 06 | 95 | 105 | 125 | 130 | 135 | 140 | 145 | 215 |
|-------|---|--------|---------|---------|--------|----------|--------------|---|----------|----------|----|----|----|----|----|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| В     | Zusammenbau: Flieger                              | Х      |         |         |        |          | 5            |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| В     | Modellierung und 3D-Druck Geschütz                | Х      | Х       |         |        |          | 30           |   |          | 1        |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| В     | Einrichtung: Stromversorung                       |        |         | Х       | Х      |          | 10           |   |          | N        |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| В     | Zusammenbau: Geschoßsystem                        |        | Х       |         |        |          | 5            |   |          | $\Gamma$ |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| В     | Zusammenbau: Plattform                            | X      | Χ       |         |        | Χ        | 10           |   |          | II       |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| ı     | Motorsteuerung: Abschusssystem                    |        |         |         | Х      |          | 10           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| ı     | Programmierung: ESP (Veteiler)-BT Controller      |        | Х       |         |        |          | 30           |   | Y        |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| ı     | Motorsteuerung: Fahren (auf ESP)                  | Х      |         |         |        |          | 25           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| I     | Motorsteuerung: Plattform                         | Х      |         |         |        |          | 25           |   | V        |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| ı     | Anbindung und Programmierung: Gyro-Sensor         |        |         | Χ       | Χ      |          | 50           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| ı     | Ausetzten und Einrichtung: Raspi                  |        |         |         | Х      |          | 10           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| ı     | Anbindung und Programmierung: Ultraschallsensoren |        |         |         |        | Χ        | 60           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| ı     | Programmierung: Positionsdaten aus IMG            | X      | Χ       |         | Χ      |          | 40           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| I     | Programmierung: KI Modell                         |        |         | Χ       |        |          | 50           |   | •        |          |    | 1  |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| I     | Programmierung: Wegberechnung Geschoß (opt)       | Х      | Х       |         | Х      |          | 80           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| I     | Aufsetzen: HTTP-Server (opt)                      |        |         | Х       |        | Х        | 35           |   |          |          |    |    |    |    |    |    | 1   |     |     |     |     |     |     |
| I     | Schnittstelle: Kamera <-> Webserver (opt)         |        |         | Х       |        | Х        | 35           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| I     | Programmierung: Vorausberechnung                  | Х      | Х       | Х       | Х      | Х        | 90           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| I     | Integration: Pro Mini in ESP                      | Х      | Х       | Х       | Х      | Х        | 60           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| I     | Schnittstelle: ESP <-> Raspi                      | Х      | Х       | Х       | Х      | Х        | 30           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
| T     | Gesamttest  | Х      | Х       | Х       | Х      | Х        | 60           |   |          |          |    |    |    |    |    |    |     |     |     |     |     |     |     |
|       | Gesamt  | 161 33 | 1/11 33 | 163.00  | 138 00 | 146 33   | 750          |   |          |          | 1  |    |    |    |    |    |     | 4   |     |     | •   |     |     |

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

Legende: Phasen: Bau Implementierung Test Stunden: Kritischer Pfad

Geplante Stunde . Abhängigkeit

