15.09.2019: PWM programmiert, erster Versuch

17.09.2019: Ansteuerung Sensor erfolgreich.

19.09.2019: Layout bestellt.

19.09.2019: Testversuche mit Sensor

23.09.2019: Weitere Testversuche, Auswertung.

30.09.2019: Mechanische Grundplatte bei Andreas in Auftrag gegeben.

03.10.2019: Erste Version zusammengebaut.

04.10.2019: Bemerkt, dass Pullup Widerstände fehlen. Neuer Sensor bestellt

08.10.2019: Diskussion mit Volker über die physikalischen Kräfte sowie eine Reglung durch Impulsansteuerung der Motoren. (Pendelprinzip)

15.10.2019: Problem mit Umzug (Mechanische und elektronische Fertig erschwert)

17.10.2019: Problem mit I2C festgestellt.

21.10.2019: Mikrocontroller ausgelötet wegen Widerstandsbrücken, am Abend festgestellt, dass Mikrocontroller kaputt ist.

22.10.2019: Mikrocontroller ausgelötet, Leiterplatte kaputt. Neue Bauteile bestellt.

23.10.2019: An Doku gearbeitet, am Nachmittag im Geschäft um neue Leiterplatte zu bestücken, Motoren getest, festgestellt dass IC zu heiss. IC getauscht, Kurzschluss, Mikrocontroller und IC kaputt.

24.10.2019: Software überarbeitet, test ohne Motoren gelungen, Nachmittag neue Motor Treiber in Nänikon abgeholt.

25.10.2019: Neuer Motortreiber auf Adapterplatte gelötet, Ansteuerung funktionierte, später dann jedoch bei einem Motor nicht Rückwärts.

28.10.2019: Viel an der Dokumentation gearbeitet.

30.10.2019: Festgestellt, dass ein Wackelkontakt bei der Adapterplatine vorhanden ist, weshalb der Motor nicht drehte.

31.10.2019: Entschieden ein neues Layout zu erstellen.

04.11.2019: Layout angepasst

05.11.2019: Layout online bestellt.