

# Netzplan - Projekt Zwei-Gelenk-Roboter

6.1	Grosse	2h
Team- und Projektvertrag		
04.10.2022	7	05.10.2022
11.10.2022	0	12.10.2022



6.2	Hoehnel	8h
Lasten-/Pflichtenheft		
05.10.2022	7	07.10.2022
12.10.2022	0	14.10.2022



6.3	Ritter	6h
Projektstruktur- und Phasenplan		
07.10.2022	7	11.10.2022
14.10.2022	0	18.10.2022

Projekt	Zwei-Gelenk-Roboter	
Teammember	Marc Grosse	
	Moritz Hoehnel	
	Mattis Ritter	
Wochenstunden pro Mitglied	4	
Zeitraum	Start:	04.10.2022
	Vorabgabe:	09.11.2022
	Abschluss:	10.01.2023
Datum	10.10.2022	

6.4	Hoehnel	5h
Netzplan		
11.10.2022	7	13.10.2022
18.10.2022	0	20.10.2022

6.5	Hoehnel	1h
Budgetplanung		
13.10.2022	70	14.10.2022
22.12.2022	0	23.12.2022

6.6	Hoehnel	10h
Risiko- undStakeholderanalyse		
14.10.2022	72	18.10.2022
23.12.2022	16	29.12.2022

1.1	Ritter	11h
Herleitung der Bewegungsgleichungen		
13.10.2022	8	18.10.2022
20.10.2022	0	26.10.2022

1.3	Grosse	4h
Bestimmung stationäre Gleichungen		
18.10.2022	9	19.10.2022
26.10.2022	0	28.10.2022

1.2	Hoehnel	2h
Beweis der Invertierbarkeit		
13.10.2022	12	14.10.2022
25.10.2022	4	26.10.2022

2.2	Ritter	1h
Erstellung des Parameter-Files		
13.10.2022	14	14.10.2022
27.10.2022	4	28.10.2022

-----





4.1	Hoehnel	10h
Erstellung der Animationsoberfläche		
24.10.2022	61	28.10.2022
23.12.2022	0	28.12.2022



4.2	Hoehnel	5h
Einrichtung der Bedienoberfläche		
28.10.2022	56	03.11.2022
28.12.2022	0	29.12.2022



5.1	Ritter	10h
Erstellung der Abgabefolien		
03.11.2022	58	08.11.2022
29.12.2022	0	05.01.2023



5.2	Erstellung d	
08.11.2022		
05.01.2023		

Ritter	9h
er Abschlusspräsentation	
56	14.11.2022
57	09.01.2023



5.3	Ritter	0.5h
Präsentation		
10.01.2023	0	10.01.2023
10.01.2023	0	10.01.2023

