# Budgetplanung

# Projekt Zwei-Gelenk-Roboter

#### **Hochschule Heilbronn**

19.11.2022

Status: In Arbeit

Freigabevermerk: Freigegeben

Winter Semester 2022/23

Marc Grosse (210233), Moritz Hoehnel (210258), Mattis Ritter (210265)

#### Zwei-Gelenkroboter



## Inhaltsverzeichnis

Tabellarische Versionshistorie	3
Budgetplanung	4



### Tabellarische Versionshistorie

Version	Datum
Version 1.0	19.11.2022



### Budgetplanung

Materialkosten: 0 €

Reines Software-Projekt, es entstehen keine Materialkosten

Arbeitsmittel: 0 €

Die benötigten Arbeitsmittel sind bereits unabhängig vom Projekt beschafft worden oder werden von der Hochschule zur Umsetzung des Projekts gestellt. Die Arbeitsmittel setzten sich dabei wie folgt zusammen:

Arbeitsmittel:	Hardware	Software	Zweck	Kosten
Privatrechner	Х		Erstellung von Simulation und Abgaben, sowie PM	0€
Hochschulrechner	Х		Upload der Abgabedateien	0€
Matlab/Simulink		Х	Softwareumgebung für Berechnung und Simulation	0€
Office (Word, Excel, PowerPoint)		Х	Software zur Erstellung der Abgaben und für das PM	0€
Sourcetree, GitHub		Х	Tool für gemeinsame Versionsverwaltung	0€
Gesamt:				0€

Personalkosten: 0 €

AP-Nr.	Arbeitsstunden*	Kosten pro Stunde**	Resultierende Kosten
1	19	0€	0 €
2	17	0€	0€
3	5	0€	0€
4	14	0€	0€
5	15,5	0€	0€
6	51	0€	0€
Gesamt:	:		0€

<sup>\*</sup> Arbeitszeiten siehe Terminplan

Gesamtkosten: 0 €

<sup>\*\*</sup> Da das Projekt im Rahmen des Studiums stattfindet werden keine Gehälter gezahlt, es entstehen daher keine Personalkosten.