Stakeholderanalyse

Projekt Zwei-Gelenk-Roboter

Hochschule Heilbronn

11.11.2022

Status: In Arbeit

Freigabevermerk: Freigegeben

Winter Semester 2022/23

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

Zwei-Gelenkroboter



Inhaltsverzeichnis

Tabellarische Versionshistorie	. 3
Identifikation von Stakeholdern	. 4



Tabellarische Versionshistorie

Version	Datum				
Version 1.0	11.11.2022				



Identifikation von Stakeholdern

	Allgemein	Intern/Extern		Einstellung (des Stakeholder Projekt	s zum	Einfluss/Mache des Stakeholders			
Name des Stakeholders	Mail	Branche	Interner Externer Stake- holder holder		Erwartete Einstellung	Sicherheit über die eigene Einschätzung	Ten- denz	Erwartetes Macht- potential	Sicherheit über die eigene Einschätzung	Ten- denz
Auswahl					1)	2)	3)	4)	2)	5)
Prof. Tränkle	Frank.traenkle@h s-heilbronn.de	Bildung	Х		0	??	\rightarrow	2	??	7
Uwe Ingelfinger	Uwe.ingelfinger@ hs-heilbronn.de	Bildung	Х		+++	٧	\rightarrow	3	,	7
DiplIng. Ines C. Marquardt- Schmidt	ims@msi- ingenieure.de	Projekt- management		х	0	٧	\rightarrow	1	?	\rightarrow

Zwei-Gelenkroboter



Legende:

1) Einstellung		2) Sicherheit		3) Tendenz für Einstellung			Erwartetes Machtpotential	5) Tendenz für Einfluss/Macht		
+++	Stark positive	٧	Sehr sicher	7	Einstellung verändert sich	1	Keine oder geringe Macht auf	7	Macht/Einfluss wird steigen	
	Einstellung				voraussichtlich positiv		das Projekt			
++	Positive Einstellung	?	Sicher	\rightarrow	Einstellung bleibt gleich	2	Mittlere Machtposition auf das	\rightarrow	Macht/Einfluss bleibt gleich	
							Projekt			
+	Schwach positive	??	Unsicher	Ŋ	Einstellung verändert sich	3	Starke Macht auf das Projekt	Ŋ	Macht/Einfluss wird fallen	
	Einstellung				voraussichtlich negativ					
0	Neutrale Einstellung									
-	Gering negative									
	Einstellung									
	Negative Einstellung									
	Stark negative									
	Einstellung									