

Meilenstein 1 13.10.17 Gruppe 7

Ressourcen						
	Finanziell		Personell		Maschinell	
	Was	Betrag	Wer	Betrag (h)	Was	Betrag (h)
Verfügbare Mittel		CHF200,00		1.440,00		Verbrauch (h)
		CHF0,00	Sandro Bertozzi	36,00	3D-Drucker	25
		CHF0,00	Jan Greber	36,00		0
		CHF0,00	Alex Duong	36,00	Work-h M	10
		CHF0,00	Marko Lovrinovic	36,00		0
		CHF0,00	Patrick Bucher	36,00	Work-h E	10
		CHF0,00	Quentin Frei	36,00		0
		CHF0,00	Christoph Binker	36,00	Laserschneiden	1
		CHF0,00	Johannes Togan	36,00		0
Restbetrag		CHF200,00		1.152,00		
Um was geht es:			Risikobeurteilung:			
Ein Holzwürfel muss mit einem Gerät, das an einem Seil befestigt wird, von A nach B transportiert werden. Nach dem Abladen fährt das Gerät weiter, bis es den Endpfosten berührt. Das Gerät darf den Boden nicht berühren. Das Gerät muss autonom funktionieren nach Erhalten des Startsignals. Die Koordinaten der Last müssen auf einem Ausgabegerät sichtbar sein.			Grösseres Gewicht führt zu mehr Durchhang, folglich mehr Steigung und damit zu grösseren Motoren, welches wiederum mehr Gewicht bedeutet. Maximal zulässiges Gewicht beträgt 7kg.			
Was wurde getan:			Was wird getan:			
Anforderungsliste erstellt Technische Recherche Blockschaltbild erstellt Dynamisches Blockschaltbild erstellt Meilensteinbericht erstellt Anforderungsliste überarbeiten			Blockschaltbild überarbeiten Ausarbeitung von Lösungsvarianten Morphologischer Kasten erstellen			

Meilenstein 2 10.11.17 Gruppe 7

Ressourcen						
	Finanziell		Personell		Maschinell	
	Was	Betrag	Wer	Betrag (h)	Was	Betrag (h)
Verfügbare Mittel		CHF200,00		1.440,00		Verbrauch (h)
	Silikon	CHF7,00	Sandro Bertozzi	72,00	3D-Drucker	25
		CHF0,00	Jan Greber	72,00		3
		CHF0,00	Alex Duong	72,00	Work-h M	10
		CHF0,00	Marko Lovrinovic	72,00		0
		CHF0,00	Patrick Bucher	72,00	Work-h E	10
		CHF0,00	Quentin Frei	72,00		0
		CHF0,00	Christoph Binker	72,00	Laserschneiden	1
		CHF0,00	Johannes Togan	72,00		0
Restbetrag		CHF193,00		864,00		
Um was geht es:			Risikobeurteilung:			
Ein Holzwürfel muss mit einem Gerät, das an einem Seil befestigt wird, von A nach B transportiert werden. Nach dem Abladen fährt das Gerät weiter, bis es den Endpfosten berührt. Das Gerät darf den Boden nicht berühren. Das Gerät muss autonom funktionieren nach Erhalten des Startsignals. Die Koordinaten der Last müssen auf einem Ausgabegerät sichtbar sein.			Grösseres Gewicht führt zu mehr Durchhang, folglich mehr Steigung und damit zu grösseren Motoren, welches wiederum mehr Gewicht bedeutet. Maximal zulässiges Gewicht beträgt 7kg.			
Was wurde getan:			Was wird getan:			
Blockschaltbild überarbeiten Ausarbeitung von Lösungsvarianten Morphologischer Kasten erstellen Bewertung der Varianten Schablone für Greifer drucken (privat) Einkauf Silikon			Prototypenbau Softrobotic-Greifer Teilfunktionen Testen (Aufhängung, Antrieb, Ultraschall, Bildkamera, Motoransteuerung, Kommunikation zwischen Boards) Dokumentation schreiben Softwarearchitektur Teilfunktionsmuster aus Lego			

Meilenstein 3 15.12.17 Gruppe 7			
--	--	--	--

Ressourcen						
	Finanziell		Personell		Maschinell	
	Was	Betrag	Wer	Betrag (h)	Was	Betrag (h)
Verfügbare Mittel		CHF200,00		1.440,00		Verbrauch (h)
	USV	CHF29,90				
	Netzteil	CHF10,00				
	Silikon	CHF7,00	Sandro Bertozzi	167,00	3D-Drucker	25
	2x Luftpumpe	CHF5,00	Jan Greber	167,00		3
	FreedomBoard	CHF21,95	Alex Duong	167,00	Work-h M	10
	Motorensteuerung	CHF6,95	Marko Lovrinovic	167,00		0
	Raspberry Pi	CHF38,90	Patrick Bucher	167,00	Work-h E	10
	Kamera	CHF29,90	Quentin Frei	167,00		0
	SD-Karte	CHF19,90	Christoph Binkert	167,00	Laserschneiden	1
	Akku	CHF19,90	Johannes Togan	167,00		0
Restbetrag		CHF12,60		104,00		

Um was geht es:			Risikobeurteilung:		
Ein Holzwürfel muss mit einem Gerät, das an einem Seil befestigt wird, von A nach B transportiert werden. Nach dem Abladen fährt das Gerät weiter, bis es den Endpfosten berührt. Das Gerät darf den Boden nicht berühren. Das Gerät muss autonom funktionieren nach Erhalten des Startsignals. Die Koordinaten der Last müssen auf einem Ausgabegerät sichtbar sein.			Grösseres Gewicht führt zu mehr Durchhang, folglich mehr Steigung und damit zu grösseren Motoren, welches wiederum mehr Gewicht bedeutet. Maximal zulässiges Gewicht beträgt 7kg.		
Was wurde getan:			Was wird getan:		
Prototypenbau Softrobotic-Greifer Teilfunktionen Testen (Aufhängung, Antrieb, Ultraschall, Bildkamera, Motoransteuerung, Kommunikation zwischen Boards) Dokumentation schreiben Softwarearchitektur Teilfunktionsmuster aus Lego			Dokumentation schreiben, überarbeiten Präsentation vorbereiten		