

plan van aanpak
maze runner

Stephan de Jonge
Stefan de Reuver
Victor Wernet
Nichelle Fleming
Wouter van der Plas

24 november 2014

Inhoudsopgave

- 1 achtergrond
- 2 projectresultaat
- 3 projectactiviteiten
- 4 projectgrenzen
- 5 tussen resultaten
- 6 Kwaliteit
- 7 Projectorganisatie
- 8 Planning
- 9 Kosten en Baten

Hoofdstuk 1: achtergrond

de rotterdamse hogeschool heeft ons gevraagd om een robot te bouwen die een doolhof kan doorkruisen.
dit moet gebeuren in de snelste tijd. en er is niet aangegeven of dat dit project deel van een groter project.
het team, bestaande uit:

- Wouter van der Plas (Teamleider)
- Nichelle Fleming (planner)
- Stephan de Jonge (programmeur/bouwer)
- Stefan de Reuver (programmeur/bouwer)
- Victor Wernet (programmeur/bouwer)

heeft nog weinig ervaring met het werken met de activity bot maar is zeer gemotiveerd.

Hoofdstuk 2: projectresultaat

Hoofdstuk 3: projectactiviteiten

welken dingen zijn er gedaan

Hoofdstuk 4: projectgrnezen

wat gaan we wel of niet doen.

Hoofdstuk 5: tussen resultaten

Hoofdstuk 6: Kwaliteit

Hoofdstuk 7: Projectorganisatie

Hoofdstuk 8: Planning

Hoofdstuk 9: Kosten en Baten