

plan van aanpak
maze-runner

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

27 november 2014

Inhoudsopgave

- 1 achtergrond
- 2 projectresultaat
- 3 projectactiviteiten
- 4 projectgrenzen
- 5 tussenresultaten
- 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. 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)
- Victor Wernet (programmeur/bouwer)
- Stefan de Reuver (bouwer)

heeft nog weinig ervaring met het werken met de activity bot maar ze zijn zeer Gemotiveerd.

Hoofdstuk 2: projectresultaat

Specifiek: een robot die, met behulp van sensoren, in een niet van tevoren vastgesteld doolhof, van punt A naar B kan rijden

Meetbaar: het project is een succes al er gestart wordt op punt A en punt B wordt bereikt.

Aanwijsbaar/acceptabel: zie achtergrond.

Realistisch: de kennis bestaat in de groep en dus zal dit

Tijdsgebonden: dit project moet worden afgerond in week 8.

Hoofdstuk 3: projectactiviteiten

welken dingen zijn er gedaan

Hoofdstuk 4: projectgrnezen

wel:

- een robot afleveren die binnen een doolhof van punt A naar punt B kan rijden.
- ook kan deze van punt B naar punt A rijden.

niet:

- andere functies, die niet boven worden genoemd, worden niet toevoegen aan deze robot.

Hoofdstuk 5: tussenresultaten

de tussen resultaten die worden op geleverd zijn:

- Een plan van aanpak waarin word beschreven wat we gaan doen tijdens dit project.
- Een functioneel ontwerp waarin wij aangeven wat wij gaan maken met Een meer technische visie.
- Een prototype van de robot die het doolhof kan door kruisen.
- En aan het einde van het project een verslag van het management.

Hoofdstuk 6: Kwaliteit

De werking van de maze-runner word gemeten in de tijd die hij er overdoet om van A naar B te gaan.

hierbij letten wij alleen op de snelste weg van A naar B. de fysieke snelheid kan niet worden aangepas en dus kunnen wij niet sneller dan de snelheid van de robot.

Hoofdstuk 7: Projectorganisatie

Hoofdstuk 8: Planning

Hoofdstuk 9: Kosten en Baten

de kosten die wij maken zijn loon kosten en reis kosten.
gemiddeld verdienen wij 4,-€
en wij reizen per persoon 6,-€

wij hebben geen kosten aan de materialen omdat deze worden verzorgd door opdrachtgever.

er wordt verwacht dat wij 82 uur aan dit project worden besteed.
dus zijn de kosten 1344€. alleen bestaan uit man uren.

wat wij daarvoor gaan leveren is een werkend prototype van de maze-runner.

Hoofdstuk 10: risico's