

# ReMix1.1

Task Name	Nov 27							Dec 4									
	S	M	T	W	T	F	S	S	M	T	W	T	F	S	S	M	T
1 <b>Material</b>																	
2 <b>Materialsichtung</b>																	
3 <b>Materialbewertung</b>																	
4 <b>Kostenabschätzung</b>																	
5 <b>Materialbeschaffung</b>																	
6 <b>Materialanpassung</b>																	
7 <b>Bewegungskonzept</b>																	
8 <b>Entwicklung eines Konzeptes für die geradlinige Bewegung (vor und zurück)</b>																	
9 <b>Entwicklung eines Konzeptes um Hindernisse zu umfahren/Ausweichen (Kurvenfahren, auf der stelle drehen o</b>																	
10 <b>Entwicklung eines Konzeptes zum Befüllen des Glases (durch Ventile) durch langsame („weiche“) präzise Bew</b>																	
11 <b>Ermittlung einer Messmethode zum Bestimmen des Glasfüllinhaltes, um dieses anschließend bis zu einem def</b>																	
12 <b>Konstruktion</b>																	
13 <b>Grundgerüst entwerfen (Stabilität, Komponenten zusammen spiel ermöglichen bzw. sich schadende Komponen</b>																	
14 <b>Konzeptentwicklung zur Aufhängung der Flasche/Tanks (stabile und feste Halterung = kein Austreten der Flüs</b>																	
15 <b>Umsetzung des Bewegungskonzeptes (Wendigkeit)</b>																	
16 <b>Design entwickeln (Coolnessfaktor erhöhen und Interesse wecken)</b>																	
17 <b>Fertigung</b>																	
18 <b>Bau und Anfertigung des Grundgerüstes</b>																	
19 <b>Testen und Zusammenbau der Sensorik für die gradlinige Bewegung im Grundgerüst</b>																	
20 <b>Testen und Zusammenbau der Sensorik für Ausweichbewegung im Grundgerüst</b>																	
21 <b>Einbau und Testen der Befüllvorrichtung in Grundgerüst</b>																	
22 <b>Zusammenbau der Komponenten zu Roboter</b>																	
23 <b>Gesamttestphase und mechanische Korrekturen zur genauen Ausübung der Funktionen</b>																	
24 <b>Pufferzeit</b>																	
25 <b>Programmierung</b>																	
26 <b>Zusammenspiel zwischen der Sensorik und Bewegungen ermöglichen (Umgebungswahrnehmung, deren Inter</b>																	
27 <b>Die Positionsbestimmung von Hindernissen/Gläsern</b>																	
28 <b>Flächenbegrenzung wahrnehmen</b>																	
29 <b>Glasfüllstand ermitteln</b>																	





Task Name	Nov 27							Dec 4									
	S	M	T	W	T	F	S	S	M	T	W	T	F	S	S	M	T
30 Glas korrekt anfahren																	
31 Glas befüllen																	
32 Projektbericht																	
33 Projektzusammenfassung																	
34 Upload																	
35 Präsentation des Roboters																	



