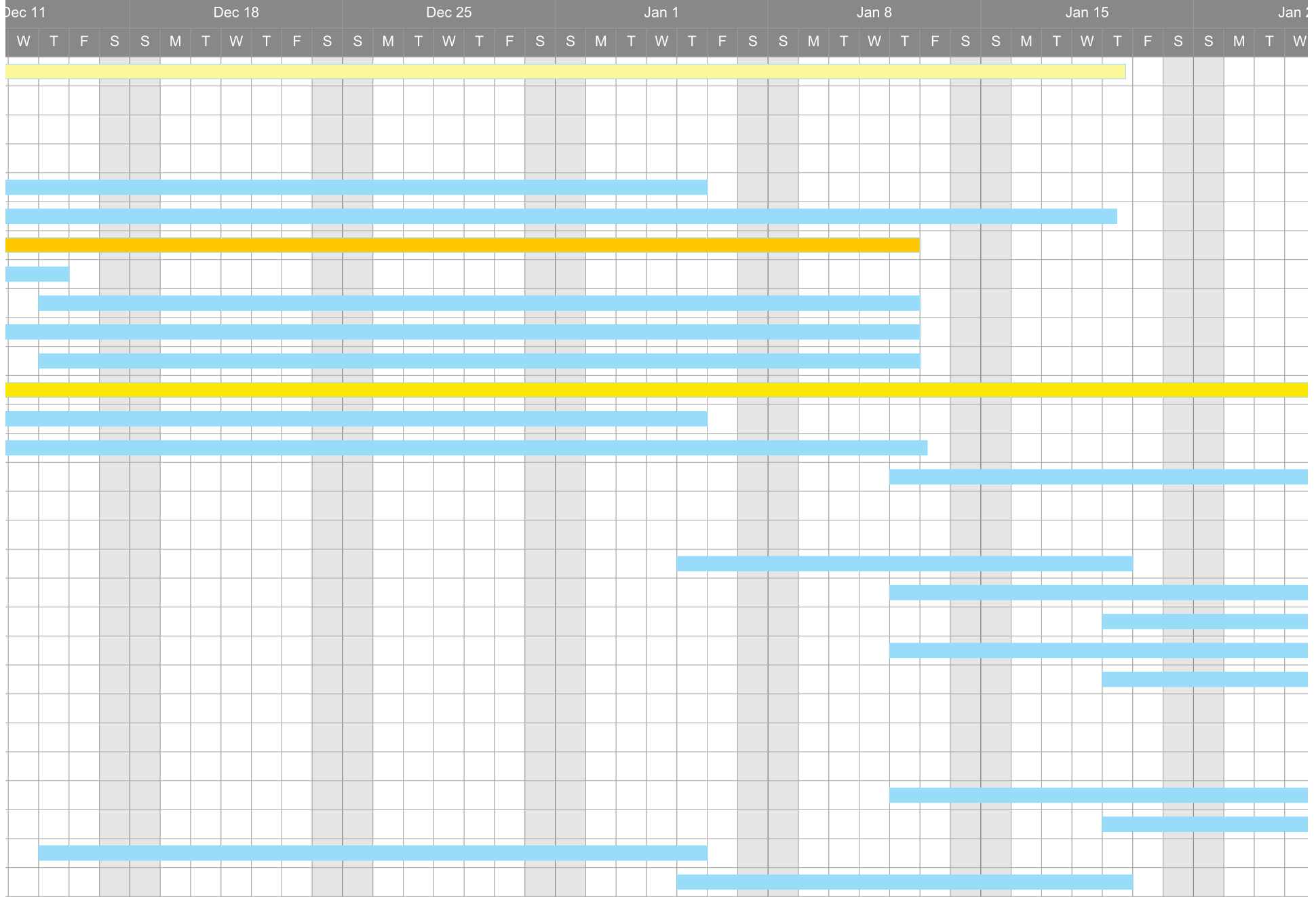
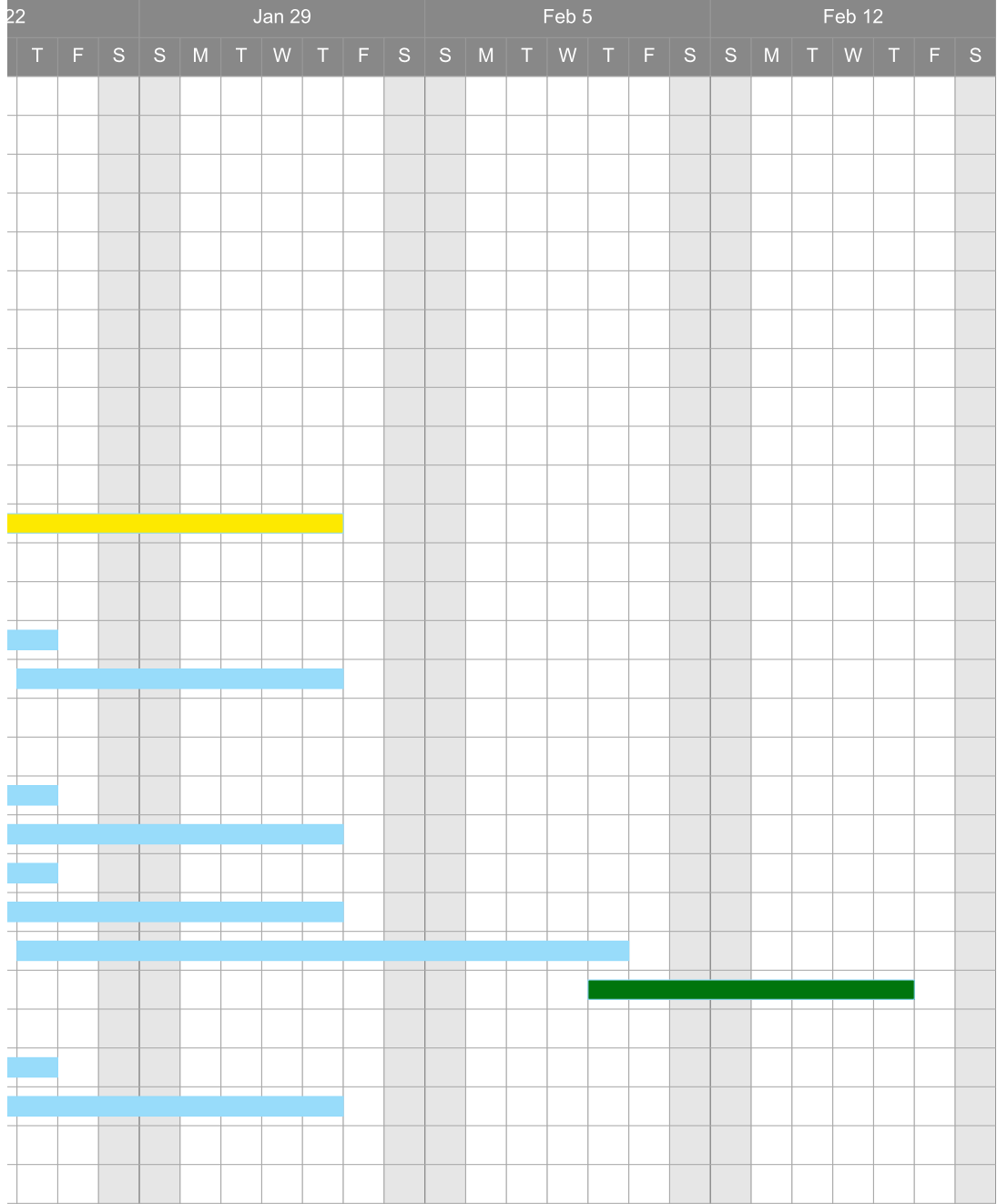


ReMix1.1

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





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																	

Dec 11				Dec 18				Dec 25				Jan 1				Jan 8				Jan 15				Jan 22														
W	T	F	S	S	M	T	W	T	F	S	S	M	T	W	T	F	S	S	M	T	W	T	F	S	S	M	T	W	T	F	S	S	M	T	W			

