

Basplan																												
Projekt:				Datum: 2/24/2025										Granskad:														
Beställare: G06				Version: 1.0										Andreas Nordström, 2025-02-24														
Kurs: TSEA56				Utfärdare: Ebba Lundberg																								
AKTIVITETER				TID	VEM	TIDPLAN (när), veckonummer																						
Nr	Beskrivning	timmar	Initialer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23		
	Kravspecifikation	72	Alla											T					P						T			
	Tidsplan		el											E					A						E			
	Gruppkontrakt													N					S						N			
	Systemskiss													T					K						T			
	Skrivuppgift	240												A											A			
	Projektplan													P											P			
1	Designspecifikation	80	Alla							30	20	20	10															
	Kommunikationsenhet																											
2	Kommunikation mellan PC och kommunikationsenheten	10	el, is													10												
3	Konstruera en fungerande buss mellan detsystemen	90	el, is													30		30	30									
4	Seriell överföring av data mellan PC och styrmodul	35	el, is, ls, lf													10	25											
5	Seriell överföring av data från sensormodul till PC	30	el, is, an, sr													15	15											
	Sensordatahel																											
6	Få alla sensorer att kunna läsa data	20	an, sr														20											
7	Skriv kod för sensormodulen som gör om sensordata till läsbara storheter	40	an, sr													20	20											
8	Spara sensordata på PC	20	an, sr														20											
9	Få reflexsensorerna att registrera en tejpbitt och lagerroboten kan stanna via en avbrottsrutin	80	an, sr															60	20									
	Styrenhet																											
10	Styrenheten kan skicka kommandon till styrmotorerna	100	ls, lf														80	20										
	PC																											
11	Få robotplattformen att röra sig genom manuell styrning från PC	60	Alla														20	40										
12	Kunna styra robotarmen manuellt	120	Alla														60	30	30									
13	Kunna plocka upp vara med robotarmen via kamera eller sensordata	60	Alla																20		20							
14	Skapa fullständig GUI för PC	100	Alla																			40	40					
15	PC kan beräkna optimal väg genom lagermiljön och kan anpassa denna efter hinder	35	Alla																				35					
16	Installera alla detsystem på robotplattformen	50	Alla																	50								
17	Få roboten att röra sig genom autonom styrning	80	Alla																10	50	20							
18	Lagerroboten kan köra till och från hämtningsstationen	70	Alla																		40	30						
	Dokumentation																											
19	Användarhandledning	30	Alla																			20	10					
20	Presentation	20	Alla																				20					
21	Efterstudie	15	Alla																				15					
22	Kappa	20	Alla																				20					
23	Teknisk dokumentation	60	Alla																				10	50				
	Övrigt																											
	Buffert	131														13	13	13	13	13	13	13	13	13	13	1		
	Projektmöten	44	Alla													4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4		
	Milstolpar																											
0	Designspecifikation 1.0 inlämnad													on														
1	Förstudie inlämnad																		må									
2	Bussen klar																		to									
3	Manuell styrning																			to								
4	Manuell styrning av robotarm																				ti		må					
5	Roboten kan följa tejpbitt																						må					
6	Fungerande GUI																							må				
7	Autonom körning																							to				
8	Färdig presentation																								fr			
9	Färdig rapport																									fr		
	Beslutspunkter																											
	BP 1									to																		
	BP 2												må															
	BP 3													on														
	BP 4																to											
	BP 5a																				on							
	BP 5b																						on					
	BP 6																							må				