			Ва	aspla	ın																		
ojekt:											_												
rojektgrupp: G06			Datum:							Granskad:													
eställare: Mattias Krysander urs: TSEA56			Version:		1.3						-	Ebba	Lund	berg, 2	2025-0	3-31							
			Utfärdare):	Ebba	a Lund	ındberg																
	AKTIVITETER	TID	VEM								TIE	DPLA	AN (n	är), v	ecko	onum	ımeı	r					
Beskrivning		timmar	Initialer	1	2	3	4 :	5 6	5 7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18 1	19 2	0 21	22
Kravspecifikation		72	Alla				-	-						Γ	_	-	F	,	+	+	+	+	T
Tidsplan Gruppkontrakt			el				_	+						N I	-	-	F	A .	+	+	+	+	E N
Systemskiss									-					T	_	\dashv	k	(+	+	_	+	T
Skrivuppgift		240												A				`	\pm	_	_		A
Projektplan														P					\pm	_	_		P
· ·																			\neg				
Designspecifikation	1	80	Alla							9	10	11	15	2									
Kommunikationser	het																		4				
Kommunikation me	ellan PC och kommunikationsenheten	90	el, is											_		10 60	20		+	-	+	+	
	erande buss mellan delsystemen v data mellan PC och styrmodul		el, is el, is, ls, lf				_	+						-	-	60	30 35		+	+	+	+	-
Seriell överföring a	v data från sensormodul till PC	30	el, is, is, ii el, is, an, sr						-					-	_		30		+	+	_	+	-
Fungerande kortas	te väg algoritm med hinder		Alla														00		\neg	+	35	5	
Sensorenhet																							
Få alla sensorer at	t kunna läsa data	40	an, sr													40			I	I	I		
	ermodulen som gör om sensordata till läsbara storheter	60	an, sr	\sqcup		$\sqcup \downarrow$		1	1	_	ш				_		30		_	4		$\perp \perp$	
Spara sensordata	Da PC	20 20	an, sr	\vdash		\vdash		+	+	-	\vdash					+	20	20	+	+	-	+	-
Få refleyennerer	het på robotplattform a att registrera en tejpbit och lagerroboten kan stanna via en avbrottsrutin		an, sr an, sr	\vdash		\vdash	_	1	1	1	\vdash					+	-#	20	+	60 2	20	+	
Styrenhet	a an regionera en rejpon com agen oboten kan stanna via en avolottstutif	80	un, or																				
Styrenheten kan sl	iicka kommandon till styrmotorerna	40	ls, If													40					\top		
PC																							
Skapa GUI som m	öjliggör testning	40		П					Г		П		\exists		10	30	I	T	I	I	I	П	
Få robotplattforme	n att röra sig genom manuell styrning från PC	. 60	Alla	\vdash		$\vdash \downarrow$	_	+-	₩	1	\vdash					\perp	_		60	00	+	+	_
Kunna styra robota	rmen manuellt vara med robotarmen via fjärrstyrning	120	Alla Alla											_	_	_				60 20	+	+	
Skapa fullständig 0	vara med robotarmen via ijanstyrning	60	Alla				_	+						-	-	-	-		40 .	20	40 20	0	-
Okapa ruiistariuig C	ISTRICT C	00	Palica																		2		
Installera styr- och	kommunikationsenhet på robotplattformen	50	Alla														50		┰		$\overline{}$	$\overline{}$	
Få roboten att röra	sig genom autonom styrning	80	Alla																	- 1	80		
Roboten kan åka t	II och från hämtningsstationen	70	Alla																	-	40 30	3	
Dokumentation																			4	4	4		_
Användarhandledn	ing	30	Alla											_	_	_			+	-	20	0 10	
Presentation Effects udia			Alla Alla				_	+						-	-	-	-		+	+	+	20	-
Presentation Efterstudie Kappa		20	Alla											-	=	-	-		+	+	+	20	_
Teknisk dokumenta	ation		Alla																\pm	_	10		
Övrigt																							
Buffert		135														13	13			13 ′	14 1	4 14	
Projektmöten		40	Alla													4	4	4	4	4	4 4	4 4	4
Milstolpar																				4	4	4	
Designspecifikation Förstudie inlämnad	1.0 inlamnad							-	-				on	_			nå		+	+	+	+	_
Ruccan klar														-	=	to			+	+	+	+	_
Bussen klar Manuell styrning															_	· ·	,	fr	е	+	+	+	
Manuell styrning av	robotarm																		fre	3	\neg		
Roboten kan följa t	ejpbit																			ti			
Autonom körning	·															T			工	\perp	ti		
Fullständig GUI				▃⋾		LL [1	1		Ш	[]				_	=		₩		må	
Färdig presentation	1	-1	!	\vdash		\vdash		+	+-	-	\vdash					_	-	-	+	+	-	+	ir ,
Färdig rapport			1	\vdash		-	-	+	+	1	\vdash			-		+	-+	-	+	+	+	+	tr
		-1	 	\vdash		+	+	+	+	1	\vdash					_	-		+	+	+	+	
Beslutspunkter	<u> </u>																						
BP 1								to															
BP 2	·										må								工	\perp	\perp		
BP 3			.	\sqcup		$\sqcup \downarrow$		1	1	_	ш		on						_	4	-	$\perp \perp \downarrow$	
BP 4				Щ			_	+-	-	1						_	t	0	_		_	+	_
BP 5a BP 5b		_		\vdash		$\vdash \downarrow$	_	+-	1	1	Ш					_	_		_	on	4	4	_
BP 6			1	\vdash		-	-	+	+	1	\vdash			-		+	-+	-	+	+	+	on	
J. U		-		\vdash		\vdash	+	+	+-	+	\vdash		-+			+	-		+	+	+	+ +	
		1					_	1	1	1									\neg	\neg	+	+	
								L	L														
																				I	I		
																			工	ᆂ	┸	\bot	
			.	\sqcup		$\sqcup \downarrow$		1	1	_	ш						_		_	4		$\perp \perp$	
				щ			_	+-	-	1						_	_		_	#	—	+	_
			-	\vdash		\vdash	-	-	-	-						-+	-		+	+	+	+	
			1				+	+	+	 	\vdash					+	-+		+	+	+	+ +	
		1	1	\vdash			+	+	1		H					$^{+}$	-		+	+	+	+	
						-	-	-	-		_			_	_	-	_	_	-	-	-	+	-
												- 1	- 1									- 1	
	Summa antal timn	nar: 1380					╧	Ł											士	士	士		