rojekt:			Ва																				
ojektgrupp: G06			Datum:		3/9/2	2025					Gran	skad:											
	ias Krysander		Version:		1.2	2023				ľ					- 00 0	_							
												bba Lur	naberg	, 2025	-03-03	,	_						
s: TSE	A56		Utfärdare	9:	Ebba	a Lunc	berg										_		_	_	_		
	AKTIVITETER	TID	VEM									PLAN											
Beskrivning		timmar	Initialer	1	2	3	4 :	6	7	8	9	10 1	1 12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
Kravspecifikation		72	Alla										T				P		\vdash	ш	\vdash	Т	
Tidsplan			el	1			_	+		-	_		E				Å		\vdash	\vdash	\vdash	E	
Gruppkontrakt Systemskiss		_		 			_	+			_		N			_	S		\vdash	Н	+-	I T	1
		240		1			_	+			_		A				N		\vdash	\vdash	+		. +
Skrivuppgift Projektplan		240	1	1				+		-	_		P				=		\vdash	\vdash	\vdash	-	\ }
Појекфан		_		1			_	+			-						-		$\overline{}$	\vdash	\vdash	- '	-
Designspecifikation		80	Alla	1				1		10	30	30 10)				-			-	\vdash		_
Kommunikationsenhet		-																					
Kommunikation mellan PC o Konstruera en fungerande b	och kommunikationsenheten	10	el, is												10					П			
Konstruera en fungerande b	uss mellan delsystemen	90	el, is												60	30							
Seriell överföring av data me	ellan PC och styrmodul	35	el, is, ls, lf													35				لــــا			
Seriell överföring av data frå	n sensormodul till PC	30	el, is, an, sr	-												30			1	ш			
Seriell överföring av data frå Fungerande kortaste väg als Sensorenhet	goritm med hinder	35	Alla																	لـــــا	35		
Sensorenhet																							
Få alla sensorer att kunna lä	isa data	40	an, sr	1		\vdash	_	+-		\vdash		_			40	0.5			\vdash	ш	+		
Skriv kod for sensormoduler	n som gör om sensordata till läsbara storheter	60	an, sr	1		\vdash	+	+		\vdash	-	_			30	30			\vdash	ш	+		+
Spara sensordata på PC Installera sensorenhet på ro	hotplattform	20	an, sr an, sr	+	\vdash	\vdash	_	+	\vdash	\vdash	-				\vdash	20	20		\vdash	\vdash	+		-
Få refleysensorerna att regi	strera en tejpbit och lagerroboten kan stanna via en avbrottsrutin	20	an, sr	 			-	+	\vdash		-					-	-20	-	60	20	\vdash		-
Styrenhet	on to post our rayon oboten kan stanna via en avorottstutti	80	un, or																- 50	20			
Styrenheten kan skicka kom	mandon till styrmotorerna	40	ls. If												40								
PC																							
Skapa GUI som möjliggör te	estning	40	Alla											10	30				\neg				
Få robotolattformen att röra	sig genom manuell styrning från PC	60	Alla															60		Ħ	M		
Kunna styra robotarmen ma	nuellt	120	Alla	L												_		60	60				
		60	Alla				I											40	20				
Skapa fullständig GUI för PO		60	Alla	\perp		ш		\perp			$oldsymbol{\bot}$								ت	40	20		
	kationsenhet på robotplattformen		Alla	1				1		\sqcup		_				50	_		⊢⊢	ليـــا	┷		_
Få roboten att röra sig geno	m autonom styrning	80	Alla	1				1		\sqcup		_					_		⊢⊢	80	4		_
Roboten kan åka till och frår	namtningsstationen	70	Alla																لي	40	30		
Dokumentation			Alle																		20	10	
Användarhandledning Procentation			Alla	+	\vdash	\vdash	_	+	\vdash	\vdash	-				\vdash	-	=		\vdash	\vdash	20		-
Ffterstudie		15	Alla Alla	 			-	+	\vdash	\vdash	-					-			\vdash	${}^{\dashv}$	\vdash	20 15	
Presentation Efterstudie Kappa		20	Alla	t			-	+		\vdash		_							-	\vdash	+	20	
Teknisk dokumentation			Alla	l			\neg	1											\Box	\vdash	10	50	
Övrigt																							
Buffert		135													13	13	13	13 4	13 4	14 4	14	14	14
Projektmöten		40	Alla												4		4	4	4	4	4	4	4
Milstolpar																							
Designspecifikation 1.0 inlär	nnad											on							1	ш			
Förstudie inlämnad																må				ш			
Bussen klar																to				ш			
Manuell styrning				1		\vdash		+	_	\rightarrow	-+												
																		fre		ш	\vdash		_
Manuell styrning av robotarr	1																		fre				
Manuell styrning av robotarn Roboten kan följa tejpbit	1																		fre	ti			
Roboten kan följa tejpbit Autonom körning	1																		fre	ti	ti	må	
Roboten kan följa tejpbit Autonom körning Fullständig GUI	1																		fre	ti	ti	må	
Roboten kan följa tejpbit Autonom körning Fullständig GUI Färdig presentation	n																		fre	ti	ti	mà fr	ſ fe
Roboten kan följa tejpbit Autonom körning Fullständig GUI Färdig presentation	1																		fre	ti	ti	må fr	r fr
Roboten kan följa tejpbit Autonom körning Fullständig GUI	1																		fre	ti	ti	må fr	r fr
Roboten kan följa tejpbit Autonom körning Fullständig GUI Färdig presentation Färdig rapport																			fre	ti	ti	må fr	r fr
Roboten kan följa tejpbit Autonom körning Fullständig GUI Färdig presentation								to											fre	ti	ti	må fr	r fr
Roboten kan fölia teipbit Autonom Körning Fullständig GUI Färdig presentation Färdig rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2	1							to			må								fre	ti	ti	må fr	r fr
Roboten kan följa teipbit Autonom körning Fullständig GUI Färdig presentation Färdig rapport								to			må	on							fre	ti	ti	må fr	r fr
Roboten kan fölla teipbit Autonom körming Fullständig GUI Färdig presentation Färdig rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4								to			må	on					to		fre	ti	ti	mâ fr	r fr
Roboten kan följa teipbit Autonom körming Fullständig GUI Fardig presentation Fardig resport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5								to			må	on								ti	ti	mâ fr	r fr
Roboten kan följa teipbit Autonom köming Fullständig GUI Färdig presentation Färdia rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 3 BP 4 BP 5								to			må	on								on		må fr	r fr
Roboten kan fölla teipbit Autonom körming Fullständig GUI Färdig presentation Färdin rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5B BP 5B	1							to			må	on								on		fr	r fr
Roboten kan fölla teipbit Autonom körming Fullständig GUI Färdig presentation Färdin rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5B BP 5B								to			må	on								on		fr	fr
Roboten kan fölla teipbit Autonom körming Fullständig GUI Färdig presentation Färdin rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5a BP 5a BP 5b								to			må	on								on		fr	fr
Roboten kan fölla teipbit Autonom körming Fullständig GUI Färdig presentation Färdin rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5a BP 5a BP 5b								to			må	on								on		fr	fr
Roboten kan fölla teipbit Autonom körming Fullständig GUI Färdig presentation Färdin rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5a BP 5a BP 5b								to			må	on								on		fr	r fr
Roboten kan fölia teipitt Autonom körning Fullständig GUI Färdig presentation Färdig rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4								to			må	on								on		fr	fr
Roboten kan fölla teipbit Autonom körming Fullständig GUI Färdig presentation Färdin rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5a BP 5a BP 5b								to			má	on								on		fr	fr
Roboten kan följa teijbit Autonom körning Fullständig GUI Färdig resentation Färdig resport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5a BP 5a								to			má	on								on		fr	fr
Roboten kan fölla teipbit Autonom körming Fullständig GUI Färdig presentation Färdin rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5a BP 5a BP 5b								to			má	on								on		fr	r fr
Roboten kan följa teijbit Autonom körning Fullständig GUI Färdig resentation Färdig resport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5a BP 5a								to			må	on								on		fr	fr
Roboten kan följa teijbit Autonom körning Fullständig GUI Färdig resentation Färdig resport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5a BP 5a								to			må	on								on		fr	fr
Roboten kan följa teijbit Autonom körning Fullständig GUI Färdig resentation Färdig resport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5a BP 5a								to			má	on								on		fr	r fr
Roboten kan fölla teipbit Autonom körming Fullständig GUI Färdig presentation Färdin rapport Beslutspunkter BP 1 BP 2 BP 3 BP 4 BP 5B BP 5B								to			má	on								on		fr	r

Basplan