Basplan Projekt:																						
ojekt: ojektgrupp:	G06		Datum:		3/3/2	2025				10	Grane	skad:										
eställare: Mattias Krysander			Version:		3/3/2025 1.1								Mordet	röm 3	005-0	3-03						
urs: TSEA56			Utfärdare		Ebba Lundberg						Andreas Nordström, 2025-03-03											
15.	TID									TIDPLAN (när), veckonummer												
	AKTIVITETER	TID	VEM						_		וטוו	PLAN	(nar),	veci	conu	mme	r	-		_		
Beskrivning		timmar	Initialer	1	2	3	4 :	6	/	8	9	10 11	12	13	14	15	16	1/	18	19 2	20 21	22
Kravspecifikation	1	72	Alla	-				+			-	_	-				P	-+	-	$-\!\!\!\!+\!\!\!\!-$	_	_
Tidsplan		_	el	-		-	_	+	_		-	N	+				Å	-+	+	$-\!\!\!\!+\!\!\!\!-$	+	N
Gruppkontrakt Systemskiss				1				+			+	T	-				S K		+	-+	-	T
Skrivuppgift		240						+			-	۸							+	-+	_	Δ
Projektplan		240	1				_	+			-	P	+					-+	+	-	+	P
Појектран			1				_	+			-	_	+					-+	+	+		•
Designspecifikati	ion	80	Alla							10	30	30 10)					-	\dashv		_	
Kommunikations																						
Kommunikation r	mellan PC och kommunikationsenheten	10	el, is											10				\neg		\neg	$\overline{}$	
Konstruera en fu	ngerande buss mellan delsystemen	90	el, is											45	45							
	av data mellan PC och styrmodul		el, is, ls, lf												10	25						
Seriell överföring	av data från sensormodul till PC	30	el, is, an, sr													30						
Fungerande kort	aste väg algoritm med hinder	35	Alla																	- 3	35	
Sensorenhet																						
Fa alla sensorer	att kunna läsa data	40		\vdash		$\vdash \vdash$	_	+-	_		_			40				-+	\dashv	+	-	
SKriv kod för sen	ssormodulen som gör om sensordata till läsbara storheter	60		\vdash			_	+-	1	\vdash	_				30	30		-+	_	+	+	
Spara sensordat			an, sr	\vdash		\vdash	+	+	+	\vdash						20	20	+	+	+		
risiallera sensori	enhet på robotplattform rna att registrera en tejpbit och lagerroboten kan stanna via en avbrottsrutin	20	an, sr an, sr	\vdash		\vdash	+	+	+	\vdash							20	-	60	20		
	ma att registrera en tejpolt och lägerropoten kan stanna via en avbrottsrutin	80	dii, Sf																OU	20		
Styrenhet	skicka kommandon till styrmotorerna	40	ls, If											40								
oratetti etett kan	oniona nominatiuoti tiii Styriitotorema	40	iò, II											40						_		
Skapa GHI som	möjliggör testning	40	Alla											40					-	+	_	
- a robotolattform	nen att röra sig genom manuell styrning från PC	60	Alla				_	+	1	+	-			-70				60	+	+		
Cunna styra roho	otarmen manuellt	120	Alla					1	1		_							60	60	-	+	
Kunna olocka un	p vara med robotarmen via fjärrstyrning		Alla					1	1		_								20	-	+	
Skapa fullständig	GUI för PC	60	Alla						1		_									40 2	20	
,		- 1																				
nstallera stvr- od	ch kommunikationsenhet på robotplattformen	50	Alla												25	25		-	_	\neg		
	ra sig genom autonom styrning		Alla																	80	\neg	
Roboten kan åka	a till och från hämtningsstationen	70	Alla																	40 3	30	
Dokumentation																						
Användarhandled	dning	30	Alla																	- 5	20 10	
Presentation		20	Alla																		20	
Presentation Efterstudie Kappa		15	Alla																		15	
Kappa		20	Alla																		20	
Teknisk dokume	ntation	60	Alla																		10 50	
Övrigt																					4	
Buffert		131		-				-			_		_	13 4	13	13 4	13	13 4	13 4	13 1	13 13 4 4	
Projektmöten		44	Alla	_		_	_		_				_	4	4	4	4	4	4	4	4 4	4
Milstolpar	5 - 4 6 to Proceed												_					_	4	_	_	
	ion 1.0 inlämnad		1					+			_	on						_	-+	$-\!\!+\!\!-$	_	
örstudie inlämn Bussen klar	au	_	ł	-		-	_	+-	-	-	-	_	+			må to	-	-+	-+	+	+	
		_	ł	-		-	_	+-	-	-	-	_	+			Ю			-+	+	+	
Manuell styming Manuell styming	av robotarm	1	1	+			+	+	1	+	-+			\vdash		-	-	fre fr		+	+	\vdash
Roboten kan följa		+	t				+	+	†	\vdash	-+				-1		-	- 111	e ti	_	+	
lutonom körning	a toppos	1	1				_	+	 	-	-					-		-+		ti	_	
ullständig GUI		1	1	\vdash			_	1	1		-							= $+$	=	_	må	
ärdig presentati	ion	1		П				1			\neg							\neg	\neg	\top		fr
ärdig rapport								1											\neg	\top		f
				П														\neg	\neg	\neg		
								L												I		
Beslutspunkter																						
3P 1								to														
3P 2										n	nå											
IP 3				ш				1				on			Ī							
8P 4				ĻĬ				1									to					
P 5a				\sqcup				1											or			
P 5b				ĻĬ				1													on	
IP 6				\vdash		$\perp \perp$		1	1	$\sqcup \bot$				ш				_	+	_	—	ı
			I	-			_	4—	-		_							-	-	+		
			I	-			_	4—	-		_							-	-	+		
			I	-			_	4—	-		_							-	-	+		
			<u> </u>			\vdash		1	-	\vdash									-	-	4—	
			!	\vdash		\vdash	_	+-	_		_							-+	\dashv	+	-	
			!	\vdash		\vdash	_	+	_		_							-+	\dashv	+	-	
			I	-			_	4—	-		_							-	-	+		
			I	-			_	4—	-		_							-	-	+		
			1	\vdash		!	_	+	1	\vdash	_			ш				-+	_	+	+	
			1	\vdash			_	+	1	\vdash	_			ш				-+	_	+	+	
			l	-		\vdash	-	+-	1			_	1				_	\rightarrow	+	+	-	
			<u> </u>						1		1								- 1		1	
																			-	-	\neg	