

PLANERING														
Projekt: Tävlingsbil			Datum:		Version:		Granskad:							
Projektgrupp:		G09	Beställare:		Mattias Krysander	Uttärförare:		Samuel Tuvstedt						
AKTIVITETER	TID	VEM	TIDPLAN (när, veckonummer)											
Nr.	Beskrivning	timmar	Initialer	41	42	43	44	45	46	47	48	49	50	Tot.
	System i helhet	50			T	T				P	50			
1	Testa att bilen kan rulla fram	5	RA, GS	E	E	5				R	5			
2	Bygg mjukvara för komm. mellan moduler	30	GS, KU	N	N	30				E	30			
3	Bygg mjukvara för komm. mellan laptop och komm. modul	10	GS, KU	T	T	10				S	10			
4	Wi-Fi-kommunikation med extern dator	5	KU, ST	A	A	5				E	5			
	Bilens konstruktion	25		-	-					N	25			
5	Koppla ihop moduler och montera dem	5	AS, ST	P	P	5				T	5			
6	Koppla styrmodul till motor och styrservo	5	AS, ST			5				A	5			
7	Koppla sensormodul till odometrar	5	AS, ST	T	T	5				T	5			
8	Koppla in komm. modul	5	AS, ST	E	E	5				I	5			
9	Montera och programmera LCD-display	5	AS, ST	N	N	5				O	5			
	Kommunikationsmodul	275		T	T					N	275			
10	Bygg mjukvara till komm. modul för inkommande info	35	AS, ST	A	A	20	15					35		
11	Bygg mjukvara för att testa manuell styrning	25	RA, AN	-	-	15	10			P	25			
12	Bygg mjukvara för autonom körning	120	Alla	P	P	20	30	40	30	R	120			
13	Bygg mjukvara för beräkna varvtal	10	RA, GS			10				E	10			
14	Bygg mjukvara för kalibreringsvarv	35	AS, ST	T	T	10	15	10	S	35				
15	Bygg mjukvara som räknar tid	5	RA, AN	E	E	5				E	5			
16	Bygg mjukvara som anpassar styralgoritmen för kal. varv	25	AS, ST	N	N	15	10			N	25			
17	Bygg mjukvara som kartlägger bana	20	AS, ST	T	T	20				T	20			
	LiDAR	100		A	A					A	100			
18	Bygg mjukvara för att tolka data från LiDAR	45	AS, ST, KU	-	-	10	20	15		T	45			
19	Bygg mjukvara för identifiering av port framför bilen	25	AS, ST	P	P	15	10			I	25			
20	Bygg mjukvara för identifiering av port vid sidan om bilen	30	AS, ST			15	15			O	30			
	Sensormodul	30		T	T					N	30			
21	Bygg mjukvara för tolkning av sensordata	15	GS, KU	E	E	15					15			
22	Implementera eventuella andra sensorer	15	RA, GS	N	N		13			P	15			
	Styrmodul	55		T	T					R	55			
23	Bygg mjukvara för att generera styrutslag	35	RA, KU	A	A		20	15	E	35				
24	Bygg mjukvara för att anpassa hastigheten	20	RA, GS	-	-		10	10	S	20				
	Användargränsnitt	105		P	P					E	105			
25	Bygg logik för gränsnitt	35	AN, KU			20	15				N	35		
26	Bygg visuell del av gränsnitt	35	AN, RA	T	T	20	15			T	35			
27	Lägg till config så att hastighet kan anges	5	AN, GS	E	E		5			A	5			
28	Lägg till config för styralgoritmen	10	AN, GS	N	N	10				T	10			
29	Implementera lokal karta	10	AN, GS	T	T		10			I	10			
30	Implementera global karta	10	AN, GS	A	A		10			O	10			
	Dokumentation	320		-	-					N	320			
31	Skriv Statusrapporter	25	Alla	P	P	5	5	5	5		25			
32	Skriv Designspecifikation	90	Alla	45	45					P	90			
33	Skriv Användarhandledning	40	Alla	T	T			10	30	R	40			
34	Skriv Teknisk dokumentation	135	Alla	E	E	10	10	10	25	80	E	135		
35	Projektmöten	30	Alla	N	N	5	5	5	5	S	30			
	Beslutspunkter	0		T	T					E	0			
BP1	Kravspecifikation framarbeitad och godkänd	0	Alla	A	A					N	0			
BP2	Systemsöks, projektplan, tidsplan och formellt beslutsmöte	0	Alla	-	-					T	0			
BP3	Designspecifikation godkänd av gruppens handledare	0	Alla	P	P					A	0			
BP4	Verifierat att produkt uppfyller slutkraven	0	Alla			10				T	0			
BP5	Konstruktionsgranskning och seminarium för presentation	0	Alla	T	T					I	0			
BP6	Beslut om godkännande av projekt	0	Alla	E	E					O	0			
BP7	Efterstudie inlämnad till beställaren	0	Alla	N	N					N	0			
	Milstolpar	0		T	T					0				
MS1	Designspecifikation är klar	0	Alla	A	A					P	0			
MS2	Grundläggande kommunikation mellan moduler fungerar	0	Alla	-	-					R	0			
MS3	Sensormodulen kan läsa av sensorer	0	Alla	P	P					E	0			
MS4	Styrmodulen kan läsa av bilens rörelser	0	Alla			10				S	0			
MS5	Sensormodulen är klar	0	Alla	T	T					E	0			
MS6	Styrmodulen är klar	0	Alla	E	E					N	0			
MS7	Bilen kan köra manuellt	0	Alla	N	N					T	0			
MS8	Bilen kan köra autonomt	0	Alla	T	T					A	0			
	Summa antal timmar:	960		45	45	0	0	140	140	140	140	140	0	960