

Projektplan

Projektgrupp 13 Powerpuffpinglorna

28 september 2022

Version 0.2



Status

Granskad	Johan Klasén	2022-09-28
Godkänd		

28 september 2022



Projektidentitet

Grupp E-post: TSEA29_2022HT_E7-Grupp13@groups.liu.se

Hemsida: https://gitlab.liu.se/da-proj/microcomputer-project-laboratory-d/2022/g13

Beställare: Anders Nilsson, ISY, Linköpings universitet

Tfn: 013-28 26 35

E-post: anders.p.nilsson@liu.se

Kund: Anders Nilsson, ISY, Linköpings universitet

Tfn: 013-28 26 35

E-post: anders.p.nilsson@liu.se

Handledare: Peter Johansson

Tfn: 013-28 1345

E-post: peter.a.johansson@liu.se

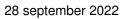
Kursansvarig: Anders Nilsson, ISY, Linköpings universitetn

Tfn: 013-28 26 35

E-post: anders.p.nilsson@liu.se

Projektdeltagare

Namn	Ansvar	Telefon	E-post
Linus Thorsell	Projektledare	0765612171	linth181@student.liu.se
Oscar Sandell	Testansvarig	0709416866	oscsa604@student.liu.se
Hannes Nörager	Utvecklare	0733118779	hanno696@student.liu.se
Johan Klasén	Dokumentansvarig	0730982555	johkl473@student.liu.se
Zackarias Wadströmer	Utvecklare	0706142029	zacwa923@student.liu.se
Thomas Pilotti Wiger	Konstruktionsansvarig	0761708593	thopi836@student.liu.se





INNEHÅLL

1	Beställare	1
2	Översiktlig beskrivning av projektet	1
	2.1 Syfte och mål	1
	2.2 Leveranser	1
3	Organisationsplan för hela projektet	1
	3.1 Definition av arbetsinnehåll och ansvar	1
4	Dokumentplan	2
5	Utvecklingsmetodik	2
6	Utbildningplan	3
7	Rapporteringsplan	3
8	Mötesplan	3
9	Resursplan	3
	9.1 Personer	3
	9.2 Material	3
	9.3 Lokaler	3
	9.4 Ekonomi	3
10	Milstolpar och beslutspunkter	4
	10.1 Milstolpar	4
	10.2 Beslutspunkter	4
11	Aktiviteter	5
12	Testplan	7
13	Prioriteringar	7
14	Projektavslut	7



DOKUMENTHISTORIK

Version	Datum	Utförda förändringar	Utförda av	Granskad
0.1	2022-09-22	Första utkast	Gruppen	ZW
0.2	2022-09-28	Andra utkast	Gruppen	JK



1 BESTÄLLARE

Beställare är Anders Nilsson vid institutionen för systemteknik (ISY) på Linköpings universitet.

2 ÖVERSIKTLIG BESKRIVNING AV PROJEKTET

2.1 Syfte och mål

Projektets syfte är konstruktionen av en autonom taxibil. Arbetet kommer framförallt vara att utveckla systemet och den tekniska designen.

2.2 Leveranser

Leveranser finns listade i kravspecifikationen[1].

3 ORGANISATIONSPLAN FÖR HELA PROJEKTET

3.1 Definition av arbetsinnehåll och ansvar

Följer är en lista på de olika rollera som har tilldelats för projektet där deras uppgifter och ansvar beskrivs.

3.1.1 Projektledare

Projektledare ansvarar för kommunikation mellan kunden och gruppen.

3.1.2 Testansvarig

Testansvarig har ansvaret att förbereda och underhålla resurser för testning så att tester kan utföras vid behov och producerar läsbara resultat.

3.1.3 Utvecklare

Utvecklare har ansvaret för att utveckla den tekniska designen och uppdatera den efter behov.

3.1.4 Dokumentansvarig

Dokumentansvarig har uppgiften att se till att alla dokument levereras kompletta och i tid. Har ansvarar för hur dokumenten hanteras och att meddela andra i gruppen om det.

3.1.5 Konstruktionsansvarig

Konstruktiosansvarig har ansvar för materiell till konstruktion och att denna finns tillhandahållen vid konstruktionsmoment.



4 DOKUMENTPLAN

Tabell 1: Dokumentplan

Dokument	Ansvarig/	Syfte	Distribueras	Färdig datum
	Godkänns av		till	
Systemskiss	Johan/Anders	Övergripande modell hur produkten ska designas. Ska innehålla modulindelning av systemet och ett preliminärt blockschema.	Beställare, grupp	2022-09-22
Projektplan	Johan/Anders	Planering för projektets villkor och utförande samt övergripande fördelning av den tillgängliga projekttiden i form av aktiviteter.	Beställare, grupp	2022-09-22
Tidplan	Linus/Anders	Detaljerat schema över hur projekt- medlemmarna kommer fördela till- gängliga arbetstimmar under pro- jekttiden utgående från aktiviteter- na i projektplanen.	Beställare, grupp	2022-09-22
Designspecifikation	Johan/Peter	Förfining av systemskissen på tydlig detaljnivå över hur produkten ska konstrueras. Ska innehålla kretsoch flödesscheman.	Handledare, grupp	2022-10-13
Tekniskt dokumentation	Johan/Anders	Komplett beskrivning av hur produkten är konstruerad.	Beställare	2022-12-14
Användarhandledning	Johan/Anders	Tydliga instruktioner hur man använder produkten.	Beställare	2022-12-14
Tidsrapportering	Linus/Anders	Löpande redovisning av tidsanvändning till kunden.	Beställare, handledare	2022-12-21
Efterstudie	Gruppen/Anders	Sammanställning hur projektgrup- pen upplevde utförandet av av arbe- tet.	Beställare, grupp	2022-12-21

5 UTVECKLINGSMETODIK

Utveckling kommer ske parvis där det är möjligt. Detta för att sprida kunskapen om kodbasen mellan fler personer och skriva bättre kod. Vid konstruktion kommer gruppen att struktureras så att det är lagom många medlemmar på plats för den givna aktiviteten. Gruppen kommer efter varje aktivitet att testa komponenten mot kraven som ställs på den.



6 UTBILDNINGPLAN

För att gruppens medlemmar ska kunna arbeta med projektet krävs grundläggande kunskaper inom computer vision vilket gruppen kommer behöva utbilda sig i. Gruppen kommer även att behöva studera metoder för trådlös kommunikation och utveckling av web-applikationer.

7 RAPPORTERINGSPLAN

Tidsrapportering kommer ske kontinuerligt till beställaren efter BP3, enligt veckovis schema som beskrivs i kravspecifikationen[1].

8 MÖTESPLAN

Möten inom projektet kommer att ske mellan både medlemmar i gruppen första passet varje vecka. Inom projektet kommer det även att krävas möten med handledare och kund, dessa kommer att bokas och planeras efter hand då de behövs.

9 RESURSPLAN

9.1 Personer

Till projektet finns de 6 medlemmar av gruppen. Handledare finns att tillgå om oväntade problem skulle uppstå eller information krävs för att fortskrida arbetet.

9.2 Material

Tillgången för material till konstruktion samt begränsningar på dessa ansvarar handledare för. Utöver finns datorutrustning och en samling verktyg tillgänglig i dedikerade salar. Papper, penna och likande används till testning. 3D-printer finns tillgänglig genom handledaren.

9.3 Lokaler

Gruppen kommer att arbeta i lokalerna Muxen och Visionen när dessa finns tillgängliga.

9.4 Ekonomi

Efter att designspecifikationen har levererats till handledare förväntas varje medlem att lägga ner 160 timmars arbete.



10 MILSTOLPAR OCH BESLUTSPUNKTER

10.1 Milstolpar

Tabell 2: Milstolpar

Nr	Beskrivning	Datum
1	Färdigställa designspecifikationen	2022-10-13
2	Köra bilen genom fjärrstyrning	2022-11-10
3	Samla och förmedla data från sensor till kommunikations-	2022-11-17
	modul	
4	Styrmodulen får sensordata och kan tolka den för att pro-	2022-11-24
	ducera tolkningsbara beräkningar	
5	Enkel autonomt körning, dvs kan följa vägbanan	2022-12-02
6	Avancerad autonomt körning med planering	2022-12-12

10.2 Beslutspunkter

Tabell 3: Beslutspunkter

Nr	Beskrivning	Datum
0	Gruppmedlemmar och projektuppgift fastställs	2022-09-01
1	Kravspecifikation godkänns	2022-09-15
2	Systemskiss, projektplan och tidplan godkänns	2022-09-29
3	Designspecifikation godkänns	2022-10-13
4	Konstruktionsgranskning	-
5	Verifiering av slutkrav, tillstånd för leverans	2022-12-19
6	Samtliga leveranser utförda, beställaren fattar beslut om	2022-12-21
	projektets godkännande	



11 AKTIVITETER

Tabell 4: Aktiviteter

Dokumentation: Skriva teknisk dokumentation	Nr	Aktivitet	Beroende av	Beräknad tid
2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul: Sensor: Programmera så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi och skicka deta till styrmodul 3.3 Communikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi och skicka deta till styrmodule: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot Styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot Styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodule. 5 5 WebApp: Brogrammera Layout 5 5 5 5 5 5 5 5 5			Aktivitet Nr	
0.2 Dokumentation: Möten och tidsrapporter - 80 0.3 Dokumentation: Skriva Designspecifikation - 40 0.4 Dokumentation: Skriva Användarhandledning - 28 0.5 Dokumentation: Skriva Efterstudie - 15 1.1 Generell: Koppla ihop virkort för varje enskild modul - 10 1.2 Generell: Koppla ihop Sensor, Styr och Kommunikationsmodul 1.1 10 1.3 Generell: Systemtest - 50 2.1 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till fartreglage. - 20 2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. - 20 2.3 Styrmodul: Brplementera manuella styrkommandon för motor och servo 1.1 40 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul: Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från l.1 16 3.1 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hameran 1.1 16 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från kameran 1.1 15 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka	0.1	Dokumentation: Skriva teknisk dokumentation		48
0.3 Dokumentation: Skriva Designspecifikation - 40 0.4 Dokumentation: Skriva Användarhandledning - 28 0.5 Dokumentation: Skriva Efterstudie - 15 1.1 Generell: Koppla ihop virkort för varje enskild modul - 10 1.2 Generell: Koppla ihop Sensor, Styr och Kommunikationsmodul 1.1 10 1.3 Generell: Systemtest - 50 2.1 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till fartreglage. - 20 2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. - 20 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo - 20 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul - 50 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 1.1 16 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från lall 1.1 16 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 1.1 15 4.2 30 30 den 4.2 20 <tr< td=""><td></td><td></td><td>är färdig</td><td></td></tr<>			är färdig	
0.4 Dokumentation: Skriva Användarhandledning - 28 0.5 Dokumentation: Skriva Efterstudie - 15 1.1 Generell: Koppla ihop virkort för varje enskild modul - 10 1.2 Generell: Koppla ihop Sensor, Styr och Kommunikationsmodul 1.1 10 1.3 Generell: Systemtest - 50 2.1 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till fartreglage. - 20 2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. - 20 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo - 50 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul - 50 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. - 1.1 16 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 1.1 16 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 1.1 15 4.2 30 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.2 20 4.3 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodule 4.2 30 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot		**	-	
0.5 Dokumentation: Skriva Efterstudie - 15 1.1 Generell: Koppla ihop virkort för varje enskild modul - 10 1.2 Generell: Koppla ihop Sensor, Styr och Kommunikationsmodul 1.1 10 1.3 Generell: Systemtest - 50 2.1 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till fartreglage. - 20 2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. - 20 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo 1.1 40 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul - 50 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 1.1 16 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 1.1 15 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 1.1 15 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.2 20 4.3 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodule 4.2 30 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata ext	0.3		-	
1.1 Generell: Koppla ihop virkort för varje enskild modul - 10 1.2 Generell: Koppla ihop Sensor, Styr och Kommunikationsmodul 1.1 10 1.3 Generell: Systemtest - 50 2.1 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till fartreglage. - 20 2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. - 20 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo 1.1 40 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul - 50 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 1.1 16 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 1.1 16 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 1.1 15 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 3.1/3.2 30 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.2 20 4.4 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka den till styrmodulen. 4.2 30 4.5 WebApp: Designa Layout - 5 5.1 WebApp: Frogrammera Layout 5.1 17 <	0.4	_	-	
1.2 Generell: Koppla ihop Sensor, Styr och Kommunikationsmodul 1.1 10 1.3 Generell: Systemtest - 50 2.1 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till fartreglage. - 20 2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. - 20 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo 1.1 40 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul - 50 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 1.1 16 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 1.1 15 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran den 1.1 15 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 3.1/3.2 30 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.2 20 4.4 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka den till styrmodulen. 4.2 30 4.5 WebApp: Designa Layout - 5 5.1 WebApp: Programmera Layout 5.1 17 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 11 <td>0.5</td> <td>Dokumentation: Skriva Efterstudie</td> <td>-</td> <td>15</td>	0.5	Dokumentation: Skriva Efterstudie	-	15
modul 1.3 Generell: Systemtest 2.1 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till fartreglage. 2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 4.1 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Programmera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 III	1.1	Generell: Koppla ihop virkort för varje enskild modul	-	10
1.3 Generell: Systemtest - 50	1.2	Generell: Koppla ihop Sensor, Styr och Kommunikations-	1.1	10
2.1 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till fartreglage. 2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Frogrammera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 20 20 20 21 20 20 21 21 22 30 30 31 31 4.2 30		modul		
fartreglage. 2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Programmera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 Kommunicera med Kommunikations-modulen 5.4 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.5 Kommunikationsmodulera med Kommunikations-modulen	1.3	Generell: Systemtest	-	50
2.2 Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till styrservo. 20 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo 1.1 40 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul - 50 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 1.1 16 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 1.1 16 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 1.1 15 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 3.1/3.2 30 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.2 20 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.2 30 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5 30 5.1 WebApp: Designa Layout - 5 5.2 WebApp: Frogrammera Layout 5.1 17 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 11	2.1	Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till	-	20
styrservo. 2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Programmera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 Ill				
2.3 Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för motor och servo 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Rommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen	2.2	Styrmodul: Programmera rutin för att skicka pulser till	-	20
motor och servo 2.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Programmera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 5.4 Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata 1.1 16 16 16 17 16 17 18 19 19 10 10 11 11 15 16 17 17 18 19 19 10 10 11 11 11 12 13 14 15 16 17 17 18 18 18 18 18 18 18 18		styrservo.		
2.4Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata från kommunikationsmodul-503.1Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder.1.1163.2Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna.1.1164.1Kommunikationsmodul: Samla data från kameran1.1154.2Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den3.1/3.2304.3Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi4.2204.4Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul1.1/4.21904.5Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen.4.2305.1WebApp: Designa Layout-55.2WebApp: Programmera Layout5.1175.3WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen4.311	2.3	Styrmodul: Implementera manuella styrkommandon för	1.1	40
från kommunikationsmodul 3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Programmera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 1.1		motor och servo		
3.1 Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan avgöra avstånd till eventuella hinder. 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Programmera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 In 10	2.4	Styrmodul: Skapa PD-reglerings loop och tolka indata	-	50
göra avstånd till eventuella hinder. 3.2 Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Frogrammera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 In 10		från kommunikationsmodul		
3.2Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från hallsensorerna.1.1164.1Kommunikationsmodul: Samla data från kameran1.1154.2Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den3.1/3.2304.3Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi4.2204.4Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul1.1/4.21904.5Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen.4.2305.1WebApp: Designa Layout-55.2WebApp: Programmera Layout5.1175.3WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen4.311	3.1	Sensor: Programmera ultraljudssensorn så att vi kan av-	1.1	16
hallsensorerna. 4.1 Kommunikationsmodul: Samla data från kameran 4.2 Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Programmera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 11		göra avstånd till eventuella hinder.		
4.1Kommunikationsmodul: Samla data från kameran1.1154.2Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den3.1/3.2304.3Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi4.2204.4Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul1.1/4.21904.5Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen.4.2305.1WebApp: Designa Layout-55.2WebApp: Programmera Layout5.1175.3WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen4.311	3.2	Sensor: Programmera så att vi kan ta emot data från	1.1	16
4.2Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare den3.1/3.2304.3Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi4.2204.4Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul1.1/4.21904.5Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen.4.2305.1WebApp: Designa Layout-55.2WebApp: Programmera Layout5.1175.3WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen4.311		hallsensorerna.		
den 4.3 Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Programmera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.2 190 5.1 Total styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.1 17	4.1	Kommunikationsmodul: Samla data från kameran	1.1	15
4.3Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över wifi4.2204.4Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul1.1/4.21904.5Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen.4.2305.1WebApp: Designa Layout-55.2WebApp: Programmera Layout5.1175.3WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen4.311	4.2	Kommunikationsmodul: Ta emot data och skicka vidare	3.1/3.2	30
wifi 4.4 Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Programmera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 11		den		
4.4Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från kameran och skicka den till styrmodul1.1/4.21904.5Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen.4.2305.1WebApp: Designa Layout-55.2WebApp: Programmera Layout5.1175.3WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen4.311	4.3	Kommunikationsmodul: Skicka data till extern dator över	4.2	20
meran och skicka den till styrmodul 4.5 Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen. 5.1 WebApp: Designa Layout 5.2 WebApp: Programmera Layout 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 11		wifi		
4.5Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator över wifi och skicka till styrmodulen.4.2305.1WebApp: Designa Layout-55.2WebApp: Programmera Layout5.1175.3WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen4.311	4.4	Kommunikationsmodul: Bildhantering av datan från ka-	1.1/4.2	190
över wifi och skicka till styrmodulen.55.1WebApp: Designa Layout-55.2WebApp: Programmera Layout5.1175.3WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen4.311		meran och skicka den till styrmodul		
5.1WebApp: Designa Layout-55.2WebApp: Programmera Layout5.1175.3WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen4.311	4.5	Kommunikationsmodul: Ta emot styrdata extern dator	4.2	30
5.2 WebApp: Programmera Layout 5.1 17 5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 11		över wifi och skicka till styrmodulen.		
5.2WebApp: Programmera Layout5.1175.3WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen4.311	5.1	WebApp: Designa Layout	-	5
5.3 WebApp: Kommunicera med Kommunikations-modulen 4.3 11	5.2		5.1	17
	5.3		4.3	11
		över wifi		



Tabell 4: Aktiviteter

Nr	Aktivitet	Beroende av	Beräknad tid
		Aktivitet Nr	
5.4	WebApp: Input PID values och skicka till kommunika-	4.3	15
	tionsmodulen		
5.5	WebApp: Ta emot livestreamad bild och visa den	4.1/4.3	15
5.6	WebApp: Manuella knappar för manuell styrning	2.1/4.3	21
5.7	WebApp: Rita graf med all data som fås från kommuni-	4.3	44
	kationsmodulen. (Fel, hastighet, riktning)		
5.8	WebApp: Rita en modell av kartan och robotens position	4.3	22
	på kartan.		



12 TESTPLAN

När en modul har utvecklats mot att klara en milstolpe eller aktivitet kommer den att testas enligt vad modulen ska klara av för att klara av milstolpen.

13 PRIORITERINGAR

Prioritet kommer att hanteras enligt samma prioritet som hittas i kravspecifikationen[1]. Skalan är följande: (1) Krav, (2) Utökat krav i mån av tid och (3) Framtida vidarutveckling

14 PROJEKTAVSLUT

Projektet avslutas med en tävling mot de andra grupperna som har konstruerat autonoma taxibilar och efter det inlämningen av material till handledare.



REFERENSER

[1] Projektgrupp 13, "Kravspecification," https://gitlab.liu.se/da-proj/microcomputer-project-laboratory-d/2022/g13/docs/-/blob/master/kravspec/Kravspec_1.0_grupp13.pdf, internt projektdokument i samråd med beställaren.