

	Kartrobot	2019-09-11
--	-----------	------------

KRAVSPECIFIKATION

Redaktör: Justus Karlsson

Version 0.1

Status

Granskad		
Godkänd		

	Kartrobot	2019-09-11
--	-----------	------------

PROJEKTIDENTITET

Grupp 5 , 2019/HT1, Columbus
Linköpings tekniska högskola, ISY

Namn	Ansvar	Telefon	E-post
Mattias Ljung	Kommunikationsenhetsansvarig (KA)	070-219 03 53	matlj387@student.liu.se
Felix Lindgren	Dokumentansvarig (DA)	013-22 33 44	felli675@student.liu.se
Marcus Nolkrantz	Styrenhetsansvarig (SA)	070-553 48 79	marno874@student.liu.se
Justus Karlsson	Grafiskenhetsansvarig (GA)	072-241 43 77	juska933@student.liu.se
Edwin Johansson	Sensorenhetsansvarig (SEA)	073-673 39 87	edwjo109@student.liu.se
Oskar Lundin	projektledare (PL)	070-756 80 58	osklu414@student.liu.se

Hemsida: <https://gitlab.liu.se/osklu414/tsea29-kartrobot/>

Kund: Kent Palmkvist, 581 00 LINKÖPING,
013-28 13 47, kent.palmkvist@liu.se

Kursansvarig: Anders Nilsson, 3B:512, 013-28 2635, Anders.P.Nilsson@liu.se
Handledare: Petter Källström, 013-28-14-92, petter.kjellstrom@liu.se

INNEHÅLL

1	Inledning	5
1.1	Parter	5
1.2	Syfte och Mål	5
1.3	Användning	5
1.4	Bakgrundsinformation	5
2	Översikt av systemet	5
2.1	Grov beskrivning av produkten	5
2.2	Produktkomponenter	6
2.3	Beroenden till andra system	6
2.4	Ingående delsystem	6
2.5	Avgränsningar	6
2.6	Designfilosofi	6
2.7	Generella krav på hela systemet	6
3	SENSORENHET	6
3.1	Gränssnitt	6
3.2	Designkrav	7
3.3	Funktionella krav	7
4	Kommunikationsenhet	7
4.1	Externa gränssnitt	7
4.2	Designkrav	7
5	Programvara för pc	7
5.1	Funktionella krav	7
5.2	Gränssnitt	8
6	STYRENHET	8
6.1	Gränssnitt	8
6.2	Funktionella krav	8
7	Prestandakrav	9
8	Krav på vidareutveckling	9
9	Tillförlitlighet	9
10	Ekonomi	9
11	Leveranskrav och delleveranser	9
12	Dokumentation	9
12.1	Krav på dokumentation	10
13	Utbildning	10
14	Underhållsbarhet	10

	Kartrobot	2019-09-11
--	-----------	------------

Dokumenthistorik

Version	Datum	Utförda förändringar	Utförda av	Granskad
0.1	2019-09-12	Första utkastet	CBS	

1 INLEDNING

På uppdrag av Kent Palmkvist skall en kartritande robot framtas. Genom att röra sig genom ett inhägnat område autonomt och samla data med sensorer skall roboten bygga upp en intern representation av omgivningen.

1.1 Parter

Producenter av produkten är Edwin Johansson, Marcus Nolkrantz, Oskar Lundin, Justus Karlsson, Felix Lindgren och Mattias Ljung. Kunden är Kent Palmkvist.

1.2 Syfte och Mål

Syftet med projektet är att ta fram en robot enligt beställarens krav och restriktioner. Målet är att roboten ska klara av att delta i en tävling på presentationsdagen, enligt förutbestämda regler.

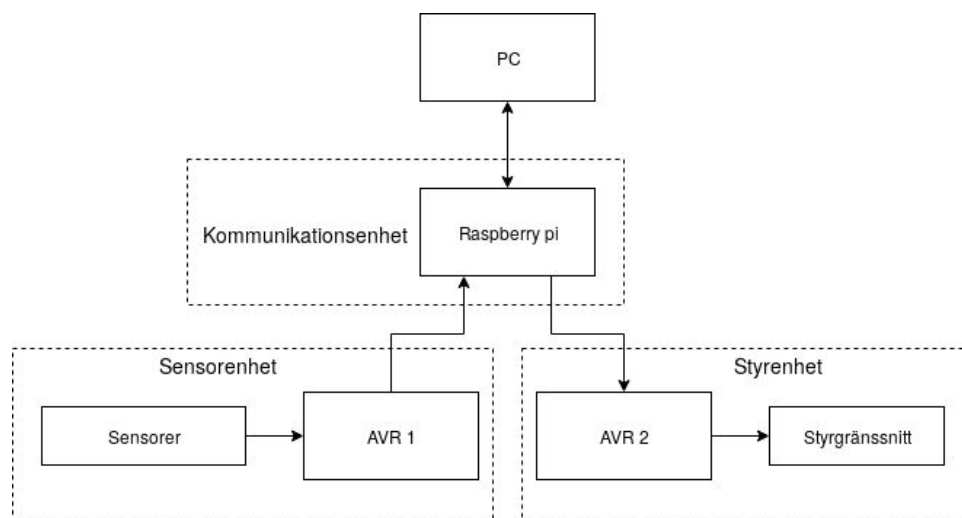
1.3 Användning

Den färdiga roboten ska klara av att autonomt köra genom ett område och sedan skicka vidare insamlade data till en dator om ritar upp en karta över miljön. Roboten ska även kunna köras manuellt.

1.4 Bakgrundsinformation

Konstruktionen av kartroboten och tillhörande dokument är en del av kursen *Konstruktion med mikrodatare* vid Linköpings Universitet.

2 ÖVERSIKT AV SYSTEMET



	Kartrobot	2019-09-11
--	-----------	------------

2.1 Grov beskrivning av produkten

Kartroboten ska kunna utforska en bana konstruerad enligt banspecifikationen och skicka mätdata till en extern dator. Den externa datorn ska rita upp en karta av banan och sedan återvända till sin startposition.

Kartroboten kan sättas i manuellt läge för att en användare via en externt kopplad dator kan åka runt med roboten. I manuellt läge ska utritning av kartan inte fungera.

2.2 Produktkomponenter

Kartroboten är uppbyggd av en Raspberry Pi, två Atmel AVR-processorer, sensorer och grundroboten.

2.3 Beroenden till andra system

Kartroboten är beroende av en trådlöst kopplad dator för att rita ut kartan på en skärm.

2.4 Ingående delsystem

Kartroboten kommer bestå av tre delsystem: sensormodul, kommunikationsmodul och styrmodul.

2.5 Avgränsningar

I autonomt läge ska roboten bara fungera på banor konstruerade enligt banspecifikationen. I manuellt läge ska roboten bara röra sig på ett av följande sätt vid en tidpunkt: fram, fram vänster, fram höger, bak, stopp, rotera vänster och rotera höger. I manuellt läge skall roboten inte försöka skapa karta som beskriver området den åker i.

2.6 Designfilosofi

Kartroboten och dess mjukvara är designad med tydlighet som högsta prioritet.

2.7 Generella krav på hela systemet

<i>Krav 2.1</i>	Original	Roboten ska kunna åka runt automatiskt i en bana enligt banspecifikationen.	Prioritet: 1
<i>Krav 2.2</i>	Original	Roboten ska kunna kartlägga en bana uppbyggd enligt banspecifikationen.	Prioritet: 1
<i>Krav 2.3</i>	Original	Roboten ska kunna kommunicera med en dator via Wi-Fi.	Prioritet: 1
<i>Krav 2.4</i>	Original	En dator ska kunna rita upp en karta utifrån information skickad från roboten via Wi-Fi.	Prioritet: 1
<i>Krav 2.5</i>	Original	Roboten ska kunna sättas i ett manuellt läge där en användare styr roboten.	Prioritet: 1
<i>Krav 2.6</i>	0.2	Roboten ska klara följande kommandon: framåt, bakåt, framåt och höger, framåt och vänster, rotera medurs och rotera moturs i manuellt läge.	

	Kartrobot	2019-09-11
--	-----------	------------

3 SENSORENHET

Sensorenheten ska samla information från olika sensorer för att sedan skicka vidare relevant data till kommunikationsenheten.

3.1 Gränssnitt

<i>Krav 3.1.1</i>	Original	Sensorenheten ska kunna skicka information till kommunikationsenheten.	Prioritet: 1
-------------------	----------	--	---------------------

3.2 Designkrav

<i>Krav 3.2.1</i>	Original	Sensorenheten ska innehålla en Atmel AVR-processor.	Prioritet: 1
<i>Krav 3.2.2</i>	Original	Sensorenheten ska klara av att hantera data från flera olika sensorer.	Prioritet: 1

3.3 Funktionella krav

<i>Krav 3.3.1</i>	Original	Sensorenheten ska kunna beräkna distansen till väggar.	Prioritet: 1
-------------------	----------	--	---------------------

4 KOMMUNIKATIONSENHET

Kommunikationsenheten ska ta emot data från sensorenheten, utföra nödvändiga beräkningar och sedan skicka vidare information till styrenheten samt

4.1 Externa gränssnitt

<i>Krav 4.2.1</i>	Original	Kommunikationsenheten skall skicka sensorinformation till den externa datorn.	Bas
<i>Krav 4.2.2</i>	Original	Kommunikationsenheten skall inte ta emot någon information från den externa datorn utöver signaler som bekräftar att datorn har tagit emot det som skickats eller signaler som skall styra roboten i manuellt läge.	Bas

4.2 Designkrav

<i>Krav 4.3.1</i>	Original	Kommunikationen med den externa enheten ska ske via wi-fi. Kommunikationsenheten ska sätta upp en Access Point som den externa enheten kan koppa upp sig till.	Bas
<i>Krav 4.3.2</i>	0.2	Längddata som skickas från kommunikationsenheten till datorn ska ha enheten mm.	

	Kartrobot	2019-09-11
--	-----------	------------

5 PROGRAMVARA FÖR PC

Roboten ska kunna kopplas upp mot en extern dator. Programvaran är ansvarig för att grafiskt rita upp kartan utifrån den data som skickas från roboten. Roboten ska också kunna styras manuellt från datorn.

5.1 Funktionella krav

Krav 5.5.1	Original	Programvaran ska kunna rita upp banan grafiskt och visa det för användaren.	Bas
Krav 5.5.2	Original	Användaren ska kunna styra roboten manuellt via programvaran.	Bas
Krav 5.5.3	Original	Programvaran ska kontinuerligt logga data från robotens moduler i debug-syfte.	Bas

5.2 Gränssnitt

Krav 5.2.1	Original	Programvaran ska kunna ansluta till robotens wi-fi Access Point.	Bas
Krav 5.2.2	Original	Programvaran ska ha ett användarvänligt gränssnitt.	Bas

6 STYRENHET

Styrenheten ska styra hjulen på roboten.

6.1 Gränssnitt

Krav 6.1.1	Original	Styrenheten ska ta emot information från kommunikationsenheten.	Bas
------------	----------	---	-----

6.2 Funktionella krav

Krav 6.1.2	Original	Styrenheten ska kunna styra robotens högra och vänstra hjul separat.	Bas
Krav 6.1.3	Original	Styrenheten ska kunna få roboten att rotera.	Bas

7 PRESTANDAKRAV

Krav 7.1	Original	När roboten ska åka mellan två punkter så ska den aldrig vrida sig mer än tio grader från målet.	Prioritet: 1
Krav 7.2	Original	Roboten ska kartlägga en bana som följer banspecifikation på en tid som understiger den övre gränsen i banspecifikationen.	Prioritet: 1

	Kartrobot	2019-09-11
--	-----------	------------

--	--	--	--

8 KRAV PÅ VIDAREUTVECKLING

<i>Krav 8.1.1</i>	Original	De olika enheterna ska vara modulära och enkla att byta ut	Prioritet: 1
<i>Krav 8.1.2</i>	Original	Det ska finnas en utförlig teknisk dokumentation som en utomstående part kan förstå.	Prioritet: 1

9 TILLFÖRLITLIGHET

<i>Krav 9.1</i>	Original	Roboten ska klara en bana som följer banspecifikationen 4 av 5 gånger.	Prioritet: 1
-----------------	----------	--	---------------------

10 EKONOMI

<i>Krav 10.1.1</i>	Original	Projektet ska inte ta mer än 160 timmar per person i gruppen.	Prioritet: 1
--------------------	----------	---	---------------------

11 LEVERANSKRAV OCH DELLEVERANSER

<i>Krav 11.1</i>	Original	Gruppen ska göra kontinuerliga tidsrapporteringar som skickas till beställaren varje måndag kl. 16 från och med 2019-11-04	Prioritet: 1
<i>Krav 11.2</i>	Original	Gruppen ska kunna skicka in en statusrapport vid begäran.	Prioritet: 1
<i>Krav 11.3</i>	Original	2019-12-12, klockan 16.00 ska den teknisk dokumentation och användarhandledning vara klara.	Prioritet: 1
<i>Krav 11.4</i>	Original	Efterstudien ska vara inlämnad senast 2019-12-20.	Prioritet: 1
<i>Krav 11.5</i>	Original	All utrustning ska vara återlämnad 2019-12-21.	Prioritet: 1

12 DOKUMENTATION

Dokument	Språk	Syfte	Målgrupp	Format/media
Teknisk dokumentation	Svenska	Beskriv hur systemet är konstruerat	Tekniskt ansvarig	PDF
Användarhandledning	Svenska	Introduktionsbeskrivning av systemet	Användare	PDF

12.1 Krav på dokumentation

<i>Krav 12.1.1</i>	Original	Teknisk dokumentation och Användarhandledning skall vara redo för granskning 5 dagar innan leverans.	Prioritet: 1
<i>Krav 12.1.2</i>	Original	Dokumentationen skall följa LIPS-standard	Prioritet: 1

	Kartrobot	2019-09-11
--	-----------	------------

Krav 12.1.3	Original	Alla källkodsfiler skall dokumenteras med beskrivningar om vad de innehåller längs upp.	Prioritet: 1
-------------	----------	---	--------------

13 UTBILDNING

Krav 13.1	Bas	Det ska inte krävas någon utbildning för att använda produkten.	Prioritet: 1
-----------	-----	---	--------------

14 UNDERHÅLLSBARHET

Krav 14.1		Roboten ska vara modulär och lätt att demontera.	Bas
-----------	--	--	-----