Kravspecifikation

mars Rover 3

version 1.0

PROJEKTIDENTITET

Grupp 3, 2016/VT, Programming IS Robotics  
MÖLK Utbildning AB

|  |  |
| --- | --- |
| Namn | Ansvar |
| Emil Engström | Projektledare (PL) |
| Marcus Johansson | Styrsystem |
| Johan Skog | Hårdvara |
| Martin Bäckström | Styrsystem |
| Björn Svensson | Hårdvara |
| Hasse Winzell | Styrsystem, Kaffeansvarig |
| Abdul Khadir Hussein | Hårdvara |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Egenskapsspecifikation | | Prio | Sign |
| 1 | Roboten ska klara av att åka framåt, svänga och backa, manuellt/automatiskt | 1 |  |
| 2 | Roboten ska följa en linje på marken | 1 |  |
| 3 | Roboten skall undvika att kollidera med hinder | 1 |  |
| 4 | En buss ska användas | 1 |  |
| 5 | Roboten ska ha en display som visar systeminformation | 1 |  |
| 6 | Roboten ska ha en knapp för on och off | 1 |  |
| 7 | Det ska vara möjligt att kalibrera roboten. | 1 |  |
| 8 | Kunna åka samma väg tillbaka | 2 |  |
| 9 | Roboten ska kunna runda hinder | 2 |  |
| 10 | På roboten ska det finnas en funktion med vilken man väljer manuellt eller autonomt läge. | 1 |  |
| 11 | Roboten ska spela upp ljud. | 2 |  |
| 12 | Roboten ska kunna genomföra en enklare dans. Denna ska automatiskt initieras om roboten klarat banan. Den ska dessutom kunna genomföras på beordran via fjärrkontrollen. | 2 |  |