Plan van Aanpak

Lego@EV3

Leereenheid: Lego@EV3

Versienummer: v0.1

Auteur(s): Jurgen Klomp & Nyma Dolatkhahnejad

# Versiebeheer

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Datum | Versie | Wijziging | Wie |
| 25-01-2017 | v0.1 | Beginversie gemaakt | Jurgen & Nyma |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

# Inleiding

Dit document geeft in een kort overzicht weer hoe ik, als opdrachtnemer, deze opdracht ga aanpakken. Ik zal duidelijk maken met welke middelen ik ga werken en wat de doorlooptijd is voor dit project.

# Achtergrond

Onze opdrachtgever is Pascal Wouters. Wij (Jurgen & Nyma) werken samen aan het project. De opdracht gever wilt een controle paneel om de robot op afstand via bluetooth te kunnen bedienen.

# Doelstelling

Dat hij een goed werkend programma heeft voor z’n “bedrijf”.

# Opdracht

Er wordt verwacht dat we een functioneel controle paneel maken in Visual Studio (WPF Application C#) met gebruik van OO. Het moet de robot kunnen bedienen op afstand via bluetooth. Sturen via het programma & toetsenbord. Functies hebben om niet tegen de muur aan te rijden. Ook moet je kunnen schieten met een knopje op het programma en snelheid kunnen bepalen van de motoren.

# Projectactiviteiten

Documentatie maken;  
Strokenplanning doornemen;  
Beginnen opzetten virtuele omgeving;  
Beginnen met designen WPF applicatie;  
Beginnen met programmeren;  
Documentatie doornemen voor opdrachten;  
Bespreken met opdrachtgever;  
Opleveren.

# Projectgrenzen en randvoorwaarden

Tot zo ver hebben we nog geen grenzen, we proberen de volledige opdracht uit te voeren.

# Producten

Informatiebehoefte, plan van aanpak, strokenplanning, functioneel ontwerp.

# Kwaliteit

Door de documentatie goed aan te houden. En te blijven bespreken met de opdrachtgever wat die precies wilt.

# Planning

Zie bijgeleverde strokenplanning.