|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Namn | Ansvarsområde |  |  |  |
| Roar Bøyum | ROS |  |  |  |
| Peter Søreide Skaar | Robot Arm |  |  |  |
| Vegard Ullebø | Mobile Robot |  |  |  |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Type arbeid | Tid og dato | Vegard | Peter | Roar |
| Oppstart av prosjekt, valg av oppgåve  Oblig 1 – direkte overførbar til prosjektet | Uke 35 | 4t | 4t | 4t |
| Design av Robot og arm  Utarbeidet kinematiskmodell og design | Uke 36 | 4t | 4t | 4t |
| ROS2 – URDF  Mykje knoting med ROS2  Fått implementert robot i ros. | Uke 37 | 2t | 2t | 4t |
| Implementering av nye meshes fra blender og skalering av meshes. | Uke 37 | 6t | 6t | 2t |
| Jobbing med meshes og skalering av meshes | Uke 37 | 4t | 4t | 2t |
| ROS – oppbygging av robot | Uke 37 | 5t | 5t | 5t |
| Startet design av arm | Uke 38 | 2t | 2t | 2t |
| Arbeid med ROS og implementering av robot | Uke 39 | 2t | 0t | 2t |
| Matlab-arm | Uke 39 | 0t | 2t | 0t |
| * **Framføring PDR** | 5.okt, uke 40 | 4t | 4t | 4t |
| Videre arbeid med matlab og robotarm | Uke 42 | 0t | 4t | 0t |
| Utarbeida ny modell av robot, da den gamle var vanskelig å jobbe med. | Uke 42 | 4t | 4t | 4t |
| Turtlebot-lab, inspirasjon og lærdom for prosjektet | Uke 42 | 6t | 6t | 6t |
| ROS2 – MATLAB  Få matlab til å snakka med ROS | Uke 42 | 2t | 0t | 2t |
| Utarbeida DH og lengder til arm | Uke 43 | 1t | 2t | 0t |
| * **Framføring av CDR** | Uke 44 | 4t | 4t | 4t |
| Matlab skripting av arm | Uke 45 | 0t | 6t | 0t |
| Matlab skripting av navigasjonsstrategi | Uke 45 | 4t | 0t | 4t |
| * **Framføring av Final Presentation** | Uke 46 | 4t | 4t | 4t |
| Videreutvikling av våres matlab-script | Uke 48 | 2t | 10t | 10t |
| Samanknytting av alle lause trådar, og ferdigstilling av Rapport | Uke 48 | 20t | 12t | 18t |
| Ferdigstilling av Rapport | Uke 49 | 6t | 8t | 12t |