

# Projektplan

Hampus Westerberg Joel Wiklund Tomasz Mazurek Carl Liljeberg Mohammad Rajabi Anton Lund Simon Svahn

2 december 2024

Version 1.0



Autonom Truck

#### Status

Granskad	Alla	2024-09-24
Godkänd	Gustav Zetterqvist	2024-09-25



#### Autonom Truck: Obstacle avoidance

## Projektidentitet

Grupp E-post: hamwe392@student.liu.se

Beställare: Gustav Zetterqvist, ISY, Linköpings universitet

Tfn: 013-28 19 94

E-post: gustav.zetterqvist@liu.se

Kund: Johan Lindell, Toyota Material Handling

E-post: johan.lindell@toyota-industries.eu

Handledare 1: Sebastian Karlsson (ISY)

E-post: sebastian.karlsson@liu.se

Handledare 2: Oskar Bergkvist (Toyota Material Handling)

E-post: oskar.bergkvist@toyota-industries.eu

Handledare 3: Andreas Bergström (Toyota Material Handling)

E-post: Andreas.Bergstrom.ext@toyota-industries.eu

Kursansvarig: Daniel Axehill, Linköpings universitet

Tfn: +4613284042

E-post: daniel.axehill@liu.se

# Projektdeltagare

Namn	Ansvar	E-post
Hampus Westerberg	Projektledare (PL)	hamwe392@student.liu.se
Joel Wiklund	Testansvarig (TA)	joewi329@student.liu.se
Carl Liljeberg	Informationsansvarig (IA)	carli426@student.liu.se
Mohammad Rajabi	Dokumentansvarig (DOK)	mohra735@student.liu.se
Anton Lund	Mjukvaruansvarig (MA)	antlu106@student.liu.se
Simon Svahn	Designansvarig (DES)	simsv926@student.liu.se
Tomasz Mazurek	Sekreterare (SEK)	tomma870@student.liu.se





## INNEHÅLL

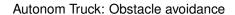
I	Bestallare	
2	Översiktlig beskrivning av projektet	2
	2.1 Syfte och mål	2
	2.2 Leveranser	2
	2.3 Begränsningar	3
3	Fasplan	2
	3.1 Förefas	2
	3.2 Underfas	2
	3.3 Efterfas	2
4	Organisationsplan för hela projektet	4
	4.1 Villkor för samarbetet inom projektgruppen	4
	4.2 Definition av arbetsinnehåll och ansvar	4
5	Dokumentplan	7
6	Utvecklingsmetodik	8
7	Utbildningsplan	8
8	Rapporteringsplan (tidrapporter/statusrapport)	g
9	Mötesplan	g
10	Resursplan	10
	10.1 Personer	10
	10.2 Material	10
	10.3 Lokaler	10
	10.4 Ekonomi	10
11	Milstolpar och beslutspunkter	1
	11.1 Milstolpar	1
	11.2 Beslutspunkter	11
12	Aktiviteter	12
	12.1 Mjukvara och implementation	12
	12.2 Dokumentation	13
	12.3 Information	13
	12.4 Övrigt	14
13	Tidplan	15
14	Förändringsplan	15
15	Kvalitetsplan	15
	Prioriteringar	1.
	Projektavslut	1.
	Tidplan	15
	•	

Autonom Truck: Obstacle avoidance



## **DOKUMENTHISTORIK**

Version	Datum	Utförda ändringar	Utförda av	Granskad
0.1	2024-09-18	Första versionen	Alla	Alla
0.2	2024-09-23	Andra versionen	Alla	Alla
0.3	2024-09-24	Tredje versionen	Alla	Alla
1.0	2024-09-27	Fjärde versionen	Alla	Alla





## 1 BESTÄLLARE

Kunden till projektet är Johan Lindell från Toyota Material Handling och beställare är Gustav Zetterqvist, doktorand vid Linköpings universitet. Kontakt är möjlig via e-post till gustav.zetterqvist@liu.se samt johan.lindell@toyota-industries.eu.



## 2 ÖVERSIKTLIG BESKRIVNING AV PROJEKTET

I detta avsnitt beskrivs projektets övergripande syfte och mål samt de möjliga begränsningarna. Dessutom listas de olika leveranserna och deras deadlines.

#### 2.1 Syfte och mål

Detta projekt är en del i kursen TSRT10, Reglerteknisk projektkurs vid Linköpings universitet. Syftet med projektet som kursmoment är att fungera som en första introduktion till hur det kan se ut att jobba i projekt hos företag efter examen.

Det tekniska syftet med detta projekt är att förbättra autonomin hos truckar som tillverkas av Toyota Material Handling. Detta ska göras genom att använda regleringsalgoritmer och sensorer som ger trucken förmågan att analysera sin omgivning, detektera möjliga hinder och utifrån sin analys beräkna den mest lämpliga körrutten runt hindret, för att sedan återuppta sin planerade rutt. Hela flödet ska först simuleras i en simuleringsmiljö.

#### 2.2 Leveranser

Projektet omfattar fem huvudleveranser, där varje leverans består av flera mindre delleveranser. De huvudleveranserna och respektive delleveranser är:

#### BP2

- Kravspecifikation
- Projektplan inklusive tidsplan
- Utkast på designspecifikation (systemskiss)
- Presentation av systemet

#### BP3

- Designspecifikation
- Testplan

#### BP4

- Första utkast av en fungerande simuleringsmiljö
- Testprotokoll för krav på ovanstående funktionalitet
- Beslut ifall projektet kommer att ske endast i simulering eller även på den utgivna hårdvaran.



## BP5

- All funktionalitet
- Testprotokoll
- Användarhandledning
- Presentation där det visas att kraven i kravspecifikation är uppfyllda

Autonom Truck: Obstacle avoidance

#### BP6

- Teknisk rapport
- Efterstudie med uppföljning av resultat och använd tid
- Posterpresentation
- Hemsida som beskriver projektet
- Demofilm
- Eventuellt installationsmanual

#### 2.3 Begränsningar

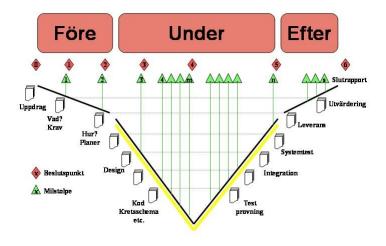
Projektets begränsningar är följande:

- Trucken är utrustad med LIDAR samt ett externt positioneringssystem.
- Projektet innefattar inte att hantera lågnivåreglerning av truckens styrning.
- Projektet måste vara klart till december 2024.
- Projektgruppen har totalt 40 timmar handledningstid från ISY.
- Projektgruppen har totalt 40 timmar handledningstid från Toyota Material Handling.



## 3 FASPLAN

Projektet kommer att bestå av tre distinkta faser: Före, Under och Efter projektet. Figur 1 visar en kort beskrivning av delmomenten som ingår i varje fas.



Figur 1: Olika faser i projektmodellen LIPS

#### 3.1 Förefas

Under Före-fasen bildas projektgruppen och uppdraget planers i detalj, vilket resulterar i dokumenten projektplan, kravspecifikation och designspecifikation. Aktiviteter identifieras och man planerar både resurser och tidsåtgång för varje aktivitet i projektplanen. Dessutom tilldelas varje projektmedlem en roll.

### 3.2 Underfas

Fokuset i denna fas är att utföra projektet och dess aktiviteter ned till minsta detalj. En mer omfattande designspecifikation utvecklas och resurser läggs på att genomföra så många krav i kravspecifikationen som möjligt. Kontinuerligt testas produkten för att se till att krav och önskad funktionalitet uppnås. Underfasen avslutas med en rad aktiviteter som slutgiltigt testar och dokumenterar det utvecklade systemets funktionalitet och prestanda.

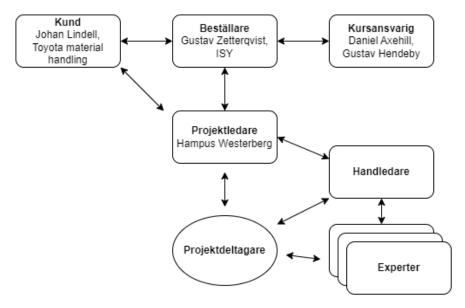
#### 3.3 Efterfas

Efter projektets slutskede ska resultatet presenteras i form av en skriftlig rapport och en presentation för kund och beställare. Efter detta ska en efterstudie göras innan projektet avslutas.



#### 4 ORGANISATIONSPLAN FÖR HELA PROJEKTET

I denna sektion redovisas projektets organisationsplan och ansvarsfördelningen för de olika rollerna i projektet. Organisationsstrukturen redovisas i Figur 2.



Figur 2: Organisationsstruktur

#### 4.1 Villkor för samarbetet inom projektgruppen

Det är inte förväntat av gruppmedlemmarna att jobba på projektet under tenta-perioder och utanför vanliga kontorstimmar. Allt arbete på dessa tider är på eget initiativ. Det är inte förväntat av gruppmedlemmarna att prioritera detta projekt över annan schemalagd undervisning. Arbete utanför kontorstider kan ske då gruppmedlem inte har jobbat dess planerad tid.

#### 4.2 Definition av arbetsinnehåll och ansvar

Syftet med ansvarsområdenas fördelning är inte att varje ansvarig själv ska utföra det specifika arbetet, utan att säkerställa att det blir gjort. Målet är att arbetsbelastningen fördelas jämnt inom gruppen. Nedan listas ansvarsområdena för varje roll.

## 4.2.1 Projektledare

- Beslutstagande
- Delegering av arbetsuppgifter
- Kontakt med kund, kursansvarig och beställare



## 4.2.2 Testansvarig

- Framtagning av tester
- Utförande av tester
- Evaluering av tester

#### 4.2.3 Informationsansvarig

- Poster
- Video
- Skapa och uppdatera hemsida

## 4.2.4 Dokumentansvarig

- Skapa dokumenten
- Dokumentens struktur och mallar
- Inlämning av dokument innan deadline
- Granska dokumentet inklusive stavningskontroll

#### 4.2.5 Mjukvaruansvarig

- Utveckling av mjukvara
- Simuleringsmiljö
- Uppehållning av kodstandard (Google Style Guides)

## 4.2.6 Designansvarig

- Projektdesign
- Se till så projektet uppfyller de specificerade kraven

#### 4.2.7 Sekreterare

Mötesprotokoll

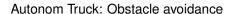


## 5 DOKUMENTPLAN

I Tabell 1 presenteras en plan över de olika dokument som ska skapas samt tillhörande deadlines.

**Tabell 1:** Dokument och deras deadline.

Dokument	Ansvarig	Syfte	Distribueras till	Färdigdatum
Kravspecifikation	DOK	Definierar alla krav på systemet	Beställare	2024-09-25
Projektplan	Decifikation  DOK  Definierar alla krav på systemet tplan  DOK  Plan för hur projektet ska utföra an  DOK  Plan för hur mycket tid varje pe ska lägga på projektet  DOK  Specifikation av projektets tek sign  TA  Plan för hur systemet ska testas tokoll  TA  Protokoll för de utförda testerna darhandledning  DOK  En detaljerad beskrivning av lætte ska användas. Kommand för simulering etc	Plan för hur projektet ska utföras	Beställare	2024-09-25
Tidsplan	DOK	Plan för hur mycket tid varje person i PG	Beställare	2024-09-25
		ska lägga på projektet		
Designspecifikation	DOK	Specifikation av projektets tekniska de-	Beställare	2024-10-16
		sign		
Testplan	TA	Plan för hur systemet ska testas	Beställare	2024-10-16
Testprotokoll	T		Beställare	2024-12-02
Användarhandledning	DOK	En detaljerad beskrivning av hur syste-	Beställare	2024-12-02
		met ska användas. Kommand för att köra		
		simulering etc		
Teknisk rapport	DOK	Beskriver hela projektets tekniska resul-	Beställare	2024-12-16
		tat		
Efterstudie	DOK	Reflektion över projektet, resultat och	Beställare	2024-12-16
		tidsåtgång		
Installationsguide	DOK	Beskriver var filer, moduler och liknande	Beställare	2024-12-16
		installeras		





## 6 UTVECKLINGSMETODIK

Projektmodellen LIPS kommer att ligga till grund för att strukturera och planera projektet. Inom gruppen kommer Overleaf och GitLab att användas för dokumentation och kodhantering. För intern kommunikation kommer projektgruppen att använda Messenger och Microsoft Teams.

## 7 UTBILDNINGSPLAN

Gruppen kommer under projektets gång behöva vidga sin kunskap inom områden som ROS, simuleringsmiljöer, kartläggning och autonoma fordon. Kursen i autonoma fordon och sensorfusion bidrar med en del av kunskapen, men övrig kunskap erhållas under projektets gång.

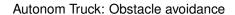


# 8 RAPPORTERINGSPLAN (TIDRAPPORTER/STATUSRAPPORT)

Tidsrapportering per aktivitet och person samt statusrapportering av gruppens arbete under den senaste veckan lämnas in av projektledare till beställare en gång per vecka. Statusrapporten skall även skickas till kunden.

## 9 MÖTESPLAN

Projektgruppen kommer att ha ett möte på måndag 13:15 varje vecka i ISYtan för att diskutera framsteg under föregående vecka och mål med den kommande veckan för att säkerställa att tidsplanen följs. Vid behov så kommer projektledaren att förbereda en agenda. Vid behov kan ytterligare möten schemaläggas under veckan.





## 10 RESURSPLAN

I detta avsnitt beskrivs de resurser projektet har till förfogande.

#### 10.1 Personer

Projektgruppen består av sju studenter från Linköpings universitet från M- och Y-programmen. Varje medlem i projektet förväntas spendera 240 timmar på projektet. Medlemmarna besitter tillsammans den kunskap som krävs för att genomföra projektet på ett framgångsrikt sätt.

#### 10.2 Material

All nödvändig utrustning och programvara tillhandahålls av Linköpings universitet och Toyota Material Handling.

#### 10.3 Lokaler

Ett projektrum i B-huset, mellan korridor 25 och 27, samt övriga studieytor på LiU kommer att användas. Vid en framgångsrik simulering planeras tester med en riktig truck i Toyotas lokaler. Det kan även bli aktuellt med studiebesök hos Toyota.

#### 10.4 Ekonomi

Varje projektmedlem skall spendera 240 timmar på projektet. Projektet har tillgång till 40 timmar handledningstid från ISY samt 40 timmar handledningstid från Toyota Material Handling.



## 11 MILSTOLPAR OCH BESLUTSPUNKTER

## 11.1 Milstolpar

Projektets milstolpar illustreras i Tabell 2.

Tabell 2: Milstolpar inom projektet

Nr	Beskrivning	Datum
1	Lyckas starta en ROS-miljö	2024-10-04
2	Lyckas skapa en första simuleringsmiljö med en truck och något hinder.	2024-10-11
3	Lyckas med konfigurering av truck (kinematik, dimensioner etc.)	2024-10-18
4	Få trucken att förflyttas i simuleringsmiljö	2024-10-18
5	Lyckas korrekt detektera ett hinder och dess bredd	2024-11-08
6	Lyckas med enkel ruttplanering	2024-11-08
7	Lyckas få trucken att köra den planerade rutten	2024-11-15
8	Lyckas med integrering av delkomponenter (obstacle detection, ruttplanering etc.)	2024-11-22
9	Lyckas med simulering av trucken, från räls-körning till genomförd planerad rutt	2024-11-22

## 11.2 Beslutspunkter

Beslutspunkterna i projektet visas i Tabell 3. Först när en beslutspunkt är färdigställd kan nästa fas i projektarbetet inledas.

Tabell 3: Beslutspunkter inom projektet

BP Nr	Beskrivning	Datum
0	Projektdirektiv fastställs	Innan kursstart
1	Första mötet och tilldelning av projekt.	2024-09-09
2	Verbal presentation av systemet, kravspecifikation, projektplan inklusive tidsplan och ut-	2024-09-25
	kast på designspecifikation	
3	Designspecifikation och testplan	2024-10-16
4	Första utkast av en fungerande simuleringsmiljö, testprotokoll för krav på ovanstående	2024-11-19
	funktionalitet och beslut ifall projektet kommer att ske endast i simulering eller även på	
	den utgivna hårdvaran.	
5	All funktionalitet, testprotokoll, användarhandledning och presentation där det visas att	2024-12-02
	kraven i kravspecifikationen är uppfyllda	
6	Teknisk rapport, efterstudie med uppföljning av resultat och använd tid, posterpresenta-	2024-12-16
	tion, hemsida som beskriver projektet, film att publicera och installationsguide	



## 12 AKTIVITETER

I följande stycken presenteras de aktiviteter som ska utföras under projektets gång för att uppnå de krav som presenteras i kravspecifikationen.

## 12.1 Mjukvara och implementation

I Tabell 4 presenteras implementationsrelaterade aktiviteter.

Tabell 4: Aktivitetsplan för mjukvara och implementationsfasen av projektet.

Nr	Aktiviteter	Beroende av Nr	Beräknad tid [h]
1	Installera och konfigurera Linux-miljö	-	20
2	Installera ROS	1	20
3	Konfigurera utvecklingsmiljön	2	50
4	Bygga upp en första simuleringsmiljö	3	80
5	Research modell av truck	-	50
6	Skapa modell av truck	2, 5	50
7	Research av kartläggning.	-	50
8	Implementera och processera LIDAR-data.	6,7	30
9	Implementera kartläggning	4, 7	50
10	Implementera hinderdetektion	9	40
11	Research av ruttplanering.	-	40
12	Implementera ruttplanering för statisk lastpall.	10, 11	40
13	Implementera att ruttplaneringen kontinuerligt uppdateras allt eftersom trucken kör runt hindret och kartlägger mer av omgivningen.	12	80
14	Implementera att nya styrpunkter kan ges till trucken, och att trucken följer den uppdaterade rutten korrekt.	-	30
15	Tester i simuleringsmiljö	3	60
16	Utveckla användargränssnitt	-	40



#### 12.2 Dokumentation

I Tabell 5 presenteras aktiviteter för dokumentframställning.

Tabell 5: Aktivitetsplan för dokument.

Nr	Aktiviteter	Beroende av Nr	Beräknad tid [h]
17	Skriva kravspecifikation	-	30
18	Skriva projektplan	-	30
19	Skapa och fylla i tidsplan	18	30
20	Skriva designspecifikation	-	70
21	Skriva en testplan	20	30
22	Skriva testprotokoll	21	20
23	Skriva användarhandledning	-	40
24	Skriva teknisk rapport	-	90
25	Skriva installationsguide	-	40
26	Genomföra efterstudie	-	30

#### 12.3 Information

I Tabell 6 presenteras aktiviteter för att ta fram och publicera information om projektet.

**Tabell 6:** Aktivitetsplan för information.

Nr	Aktiviteter	Beroende av Nr	Beräknad tid [h]
27	Skapa presentation av uppfyllda krav	-	20
28	Skapa poster	-	20
29	Skapa hemsida	-	40
30	Skapa film	-	20

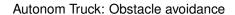


# 12.4 Övrigt

I Tabell 7 presenteras de övriga aktiviteter som kommer finnas under kursens gång.

**Tabell 7:** Övriga aktiviteter.

Nr	Aktiviteter	Beroende av Nr	Beräknad tid [h]
31	Möten med handledare	-	80
32	Interna möten	-	100
33	Övriga aktiviteter (Föreläsningar, kickoff, projektkonferens etc.)	-	50
34	Buffert	-	160





#### 13 TIDPLAN

Den tidsplanering som planlagts att utföra aktiviteterna i Tabell 4 till Tabell 7 visas i Appendix A. Dessutom visas projektets milstolpar och beslutspunkter samt deras deadline i detta appendix.

#### 14 FÖRÄNDRINGSPLAN

Om projektgruppen inser att ett krav inte kan uppfyllas, ska handledarna och beställaren informeras i god tid vilket kan leda till revidering eller eventuell borttagning av kravet.

## 15 KVALITETSPLAN

All kod som skrivs inom projektet ska följa Googles kodstandard. Mjukvaruansvarig(Anton Lund) har ansvar att detta uppfylls. För att säkerställa att alla krav uppfylls så ska en testplan skrivas och ett testprotokoll följas. Där ska alla ingående programdelar testas individuellt och sedan testas gemensamt. För att säkerställa att dokumenten ska hålla hög kvalitet så ska alla dokument korrekturläsas av flera personer samt genomgå grammatikkontroll.

## 16 PRIORITERINGAR

Projektet kommer i första hand att fokusera på att uppfylla alla krav med prioritet 1, följt av krav med prioritet 2 och 3. Krav med prioritet 1 ska kunna presenteras vid BP4, och prioritet 2 vid BP5. Om inte alla krav med prioritet 1 hinner uppfyllas, så kommer kraven att omförhandlas med prioritet att få det att fungera i simulerad miljö. Ändring av slutdatum eller resurser är inte aktuellt.

## 17 PROJEKTAVSLUT

Projektet förväntas vara slutfört efter projektkonferensen den 16 december 2024.

#### A TIDPLAN



		Ва	splan																		
rojekt:	Autonom Truck																				
rojektgrupp:	Autonom Truck		Datum:		9/2	7/2	024	4				Gra	ns	kac	d:						П
eställare:	Toyota Material Handling		Version:		1.0	)						,	Alla								
urs:	TSRT10		Utfärdare:		All	а						-									
	AKTIVITETER	TID	VEM				-	TI	ηPI	ΔN	l (n	är),	VA	cko	nu	mn	nor	-	-	-	ī
r Beskrivning	AKIIVIILILK	timmar		26	27	20	20					44						50	51	52	ā
Implementation		umma	iriidalci	30	31	30	33	40	7.	72	43		70	70	71	40	40	30	31	JZ	Н
	figurera Linux-miljö	20	AL. CL	H		2	10	8			$\vdash$	-	-								ı
2 Installera ROS	igurera Elriux-Irilijo		AL, CL				10						_								ı
3 Konfigurera utvec	klingsmiliön		AL, CL	Н				25	20				-								ı
	sta simuleringsmiljö	90		Н			٦			10											ı
5 Research modell			ALLA	т			5			15			$\neg$			П					ı
6 Skapa modell av t		50					Ť			25											ı
7 Research av kartl		50		Т		8	15	15					$\neg$			П					ı
	processera Lidar-data.	30	MR, SS, TM						10												ſ
9 Implementera kar	läggning	50	MR, SS, TM							20			30								ľ
0 Implementera hind			MR, SS, TM							20			20								I
1 Research av ruttp	lanering	40	HW, JW			1	8	11						J							ľ
	planering för statisk lastpall		HW, JW						5	20			15								ĺ
	tinuerlig/adaptiv ruttplanering för statiskt hinder		ALLA											40	30						ſ
4 Implementera rutt			HW, JW											30							ı
5 Tester i simulering		60		$\vdash$						10				20							ı
6 Utveckla använda	rgränssnitt	50	ALLA							20			10	10	10						ı
Dokumentation						10															
7 Skriva kravspecifi			ALLA	L		10						_	_								ı
8 Skriva projektplan		45		_		15	15	_	_			_	_				_	_	_		ı
9 Skapa och fylla i t		30			1	2				2			1	1	1	1	1	1			ı
0 Skriva designsped		70		_		12	10	12	20			_	$\dashv$								ŀ
<ul><li>1 Skriva en testplan</li><li>2 Skriva testprotoko</li></ul>		30		-			5	5	20	5		-	5	-	5						ı
3 Skriva testprotoko		20 40		H						٥			ગ	5	5			40			ı
4 Skriva teknisk rap			ALLA	Н								-	-			20	30	30	-		ı
5 Skriva installation			ALLA	Н									$\dashv$			30		20			ı
6 Genomföra efters			ALLA	-								-	-				20	30	_		ı
Information	tudie	30	ALLA									-						30			ı
	n av uppfyllda krav	20	ALLA										_				20				ı
8 Skapa poster	ni uv upprynuu niuv	20											$\dashv$				15	5			ı
9 Skapa hemsida		40		Н				10	2	2		_	2	2	2	2	9	9			ı
0 Skapa film		20		Н				1.0	Ē	_			Ť	Ť	Ť	Ē	10	10			ı
Övrigt																					
1 Möten med handle	edare	80	ALLA		7	12	7	7	7	7			7	7	7	7	5				ı
2 Interna möten		100	ALLA		7	11	7			7			14	8	8		8	8			1
3 Övriga aktiviteter	(Föreläsningar, kickoff etc)	50		14	14																
4 Buffert		160								20			10	10	20	60	40	0			1
Milstolpar																					
Lyckas starta en F													╝	╝							
Lyckas skapa en s																					
	gurering av truck (kinematik, dimensioner etc.)			$oxed{oxed}$									_			Ш					
	a i simuleringsmiljö																				
Lyckas med obsta				_										_							
Lyckas med enke																					
	att köra den planerade rutten			_									_								
	rering av delkomponenter (obstacle detection, ruttpla												-								
	ering av trucken, från räls-körning till genomförd pla																				
Beslutspunkter																					
BP1													$\dashv$								
BP2																					
BP3													$\rightarrow$								
BP4 BP5				H																	
BP6		-		$\vdash$	$\vdash$	$\vdash$	$\vdash$		$\vdash$	$\vdash$			-			Н			$\dashv$	$\vdash$	
																					200