PLANERING														
Dra	siekt, KarToffel		Ī	ı		1	1	1.1	1	1	П	1	1	TITLE CONTRACTOR
	ojekt: KarToffel ojektgrupp: 3		Datum		06	-10-2					rans			
			Datum:				2016	2		G				
	ställare: Mattias Krysander		Version:		1.1						Ant	on D	algen	
Ku	rs: Konstruktion med mikrodatorer		Utfärdare:		Pa	trik S	Sletr	no						
	AKTIVITETER	TID	VEM											reckonummer
	Beskrivning	timmar(totalt)		40		42 4	3 44	45	46 4	7 48	49	50 5	1 Sa	
	Gör kopplingschema		PS, AD		10								1	
	Koppla in moduler		MD, SC				20						2	
	Implementera metod för felsökning		PS	L			10						1	
4	Implementera kommunikation över I2C-buss		PS, AD	L			30						_	0
5	Implementera avläsning från IR sensorer		MS, RL	┖	Ш		20		_	_	Ш	_	2	
	Implementera funktionalitet för att snurra hjulpar		MD, MS	┖	Ш		10	$\overline{}$	_			_	1	
	Bestäm och implementera protokoll för huvudbuss		PS, AD		Ш			15	_				1	
	Implementera reglering		MD, RL		Ш	_		40	_	\perp	ш	_	4	
	Implementera avståndsläsning från lasersensorn		SC, AD	_	Ш			25	_	_	Ш	4	2	
	Implementera rotering av robot		MS, PS	₽	Ш			20		_	Ш	4	2	
	Implementera simpel navigeringsalgoritm		AD, SC	┞	Ш				40	_	Ш	4	4	
	Implementera simpel positionsbestämning		MD, PS	┖	Ш				30		\sqcup	4	3	
13	Spara kartdata i huvudenheten		RL, MS	1	Ш				10 1	U	Ш	_	2	
	Implementera Bluetooth-kommunikation mellan huvudenhet och mjukvaruklienten		MS, RL	┞	Ш				16		\sqcup	4	1	
	Rapportering av styr-, mät- och kartdata till mjukvaruklienten		AD, SC	<u> </u>	Ш			\sqcup	1		Ш	\perp	_ 1	
	Designa och implementera ett GUI i mjukvaruklienten		MS, RL	<u> </u>	Ш			\sqcup	2		\sqcup	\perp	2	
	Implementera funktionalitet för att lokalisera köksö samt returnera till startpositionen		MD, PS	1	Ш			\sqcup	3		\sqcup	\perp	3	
	Implementera fjärrstyrning av robot från mjukvaruklienten		AD, SC	⊢	Ш			\vdash	1	_	Н	+	1	
	Implementera avläsning från accelerometer och gyro på roboten		AD, SC	₽	Н			\vdash	+	20		+	2	
	Implementera rotering av laserservo		MD, MS	1	Н			\vdash	_	20		+	2	
	Implementera avläsning från gyro på laserservot		SC, RL	⊢	Н			++	+	16		+	1	
	Implementera positionsbestämning		SC, RL, MS, MD	⊢	\vdash			+	+	40	20	+	6	
	Implementera kartläggning av omgivningen med hjälp av den roterande lasersensorn		SC, PS, AD	1	\vdash			++	+	+	40 30	+		0
	Implementera avancerade navigeringsbeslut utifrån nuvarande kartdata		MS, RL alla	124	42			\vdash	-	+	30	+	3	6
	Designspecifikation Teknisk dokumentation		alla	24	42			1	12	6 12	6	26		2
	Teknisk dokumentation Användarhandledning		alla	⊢	Н			++	14	0 12	-	36		0
	Efterstudie		alla	┢	Н		-	+	+	+	+	_		8
	Möten		alla	⊢	6	-	6	6	-	6 6	6		6 5	
			PS		1		1		2	2 2			2 1	
	Projektledartid Buffert		alla	-	- 1	-					10		4 7	
	Redovisningsförberedelse		alla	┢	Н		10	10	0 2	0 10	_	24	- / ₂	
	Bantester		alla	⊢	Н			+	1	1	10		$\frac{1}{4}$	
33	Dantester	42	ana	\vdash	Н			++	+	-	110		- 4	
			1	\vdash	\vdash			+	+	+	\vdash	+	-	
	Milstolpar		 	\vdash	Н			+	+	+	\vdash	+		
	Designspecifikation klar		 	\vdash	fre			+	+	+	\forall	+		
	Kunna följa en rak vägg och köra mitt i mellan två närliggande parallella väggar			\vdash	710			tors	+	+	\forall	+		
	Roboten ska åka längs ytterväggar i ett slutet område			\vdash	\vdash			1013	fre	+	\forall	+		
	Roboten är tävlingsklar (simpel variant)		1	\vdash	\vdash			H	fr	e	\vdash	+		
	Positionsbestämning kan ske utifrån data från accelerometer, gyro samt lasersensor			t	\vdash			+	-		tis	+		
	Roboten är tävlingsklar (avancerad variant)			t	Н			+	+	+	fre	+		
Ĩ	2 to A		 	t	H			+	+	+		+		
			 	t	H			+	+	+	\forall	+		
	Beslutspunkter		1	t	H			+	+	+	\forall	+		
	Godkännande av designspecifikation, beslut att fortsätta utförandefasen			H	H		tis		+	+	H	+		
5	Godkännande av designspesinkation, beslut att leverera			H	H				+	+		ons.		
6	Godkännande av jerodakens tahktontalitet, besitt tatt everetta Godkännande av leverans, beslut att upplösa projektgruppen			H	H			+	+	+	Н	ti	s	
			1	T	Н			+	+	+	\vdash	Ť		
	Summa antal timmar:	960		24	59	0	0 107	7 118 1	122 13	24 126	124	130 :	26 96	0
	Cumila ana amina.	000					120			1220	/			

			SU	ΜN	1EF	RIN	G A	۱V/	TID																
Projekt:	KarToffel																								
Projektgrupp: 3				Datum: 06-10-2016																					
Beställare: Mattias Krysander				ärd	are	:	Pat	trik :	Slet	mo															
Kurs:																									
	Konstruktion med mikrodatorer RESURS									NE	DL	AGI	D T	ID (per	vec	:ka))							
Namn	40 41 42 43 44 45 46 47 48 49 50 51																	Sa							
Patrik Sletmo																									0
Anton Dalgren																									0
Rebecca Lindbom																									0
Matildha Sjöstedt																									0
Sebastian Callh																									0
Matilda Dahlström																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
																									0
	Summa antal timmar:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0