	PLANERING												
	PLANERIN					1			ī				
Projekt: KarToffel				20.	2.6	246							
Projektgrupp: 3		Datum:			.0-20	J16			G		skac		
Beställare: Mattias Krysander		Version:		1.0					П	Ant	ton D	alge	gen
Kurs: Konstruktion med mikrodatorer		Utfärdare	: 1	Patr	ik Sl	letm	10						
AKTIVITETER	TID	VEM											r), veckonummer
Nr Beskrivning	timmar(totalt)	Initialer		41 4	2 43	44	45	46 4	7 4	8 49	50 5	51 S	
1 Gör kopplingscheman (huvudenheten, styrenheten, sensorenheten samt hela systemet)		PS,MD	10		1	Ш	_		1			4	10
2 Designa navigeringsalgoritm		RL,SC	25	_		Н	_		\perp	\perp		4	25
3 Specificera ett övergripande protokoll för huvudbussen		PS,AD	10	-	+	Н	_		-			4	10
4 Specificera kommandon för kommunikation med undermoduler		AD	10 15	-	+	Н	-	-	+	+		-11	10 15
5 Undersök hur Bluetooth fungerar och implementeras samt bestäm protokoll för kommunikation 6 Undersök I2C		MS,MD PS,AD	_	10	+	Н	\dashv	-	+	+	\vdash	-11	15
7 Designa kartläggningsalgoritm		SC,AD		25	+	Н	\dashv	+	+	+	\vdash	-	25
8 Designa huvudloop		MS		10	-	Н	\dashv	+	+	+	\vdash	-11	10
9 Designa styrreglering		RL,MD		25	-	Н	\dashv	_	+	+	\vdash	-11	25
10 Bestäm programspråk samt bygg stomme för mjukvaruklient		MS	Н			10	\dashv	\top	+	+	\vdash	-	10
11 Koda kartläggningsalgoritm		AD,SC	H	-		20	\neg	\top	T			1	20
12 Implementera styrreglering för förflyttning samt rotation		RL,MD	H			20						1	20
13 Implementera I2C		PS,AD	\sqcap			15	15	1	T	Т	\sqcap		30
14 Implementera stub-funktioner för alla kommandon som undermodulerna hanterar	12	MS,MD					12		T				12
15 Koda navigeringsalgoritm inklusive positionsbestämning		RL,SC					20		\perp				20
16 Läsa av data från sensorer och implementera rapporteringsflöde till huvudenhet		AD,MD,RL					17	17 1	1				45
17 Implementera kommunikation via Bluetooth mellan mjukvaruklienten och huvudenheten		MS,MD	Ш					18					18
18 Implementera funktionalitet för att snurra hjulpar och rapportera servodata till huvudenhet		PS,SC	Ш	_		Ш		13				4	13
19 Koda huvudloop		SC,MS	Н	_		ш	_	1		\perp		4	10
20 Implementera funktionalitet för att styra laserservot och rapportera servodata till huvudenhet		PS,MD		-	-	Н	_	1			\vdash	4	13
21 Designa och implementera UI för mjukvaruklienten		MS,MD	5	-	_	Н	\dashv	_	1		\vdash	-	20
Designa fallback-algoritm (ladda ner kartdata igen vid krasch) Se till att huvudenheten skickar kartdata, mätdata samt styrdata till mjukvaruklienten		RL,AD SC,MS	Н	-	+	Н	\dashv	+	1	12	\vdash	-	10
24 Se till att allting fungerar tillsammans		alla	Н	-	+	Н	\dashv	+	+		20	+	40
25 Utför systemtester		alla	H	+	+	Н	6	18 2	1 2	2 15		-11	100
26 Designspecifikation		alla	13	18		Н	Ť	10 2	7 2	- 13	15	-	31
27 Teknisk dokumentation		alla	1			12	6	6 1	0 1:	3 10	\vdash	-	57
28 Användarhandledning		alla	П							10	22	_	32
29 Efterstudie	20	alla	П			П	一		T	\top		20	20
30 Möten	120	alla	6	6		6	6	6	8 1	8 18	24 2	22	120
31 Buffert	125	alla	1	1		7	8	12	9 1	2 17	24 3	34	125
32 Montering, byggande		alla				5		5 1					32
33 Projektledartid	10	PS	1	1		1	1	1	1 :	1 1	1	1	10
												_	
Milstolpar			Ц		4	ш	_	_	_	\perp	Ш	4	
1 Designspecifikation klar				re	+			_	\perp	_	\Box	4	
2 Huvudbuss klar			Н	-	+	Н	fre		+	+	\vdash	-	
Fungerande Bluetooth-kommunikation Roboten kan rapportera styr- och sensordata till huvudenhet	_		Н	-	-	Н	\dashv	fre	_	+	\vdash	-11	
5 Roboten kan rapportera styr- och sensordata till nuvudennet	_		\vdash	-	-	Н	\dashv	fr.		+	\vdash	-1	
6 Roboten har korrekt styrreglering	_		H	-	+	Н	\dashv	fr.	9	+	\vdash	-	
7 Huvudmodulen kan generera kartdata	-	1	\vdash			Н	-	- 111	or	ns	+		
8 Roboten kan fatta navigationsbeslut baserat på en karta	1		\vdash				\dashv	+	fre	e	\vdash		
9 Roboten kan skicka styr-, kart- och sensordata till mjukvaruklienten som kan rendera denna data			H			Н	\dashv	+	-	fre	\vdash		
a. a			\vdash				\dashv	+	$^{+}$		\vdash		
			\sqcap				1	\top	\top	Т	\vdash		
			\sqcap			П		1	T	Т	П		
			П			П		1			П		
Beslutspunkter			\Box^{\dagger}							Ι			
3 Godkännande av designspecifikation, beslut att fortsätta utförandefasen						tis							
5 Godkännande av produktens funktionalitet, beslut att leverera								1	Ι		fre		
6 Godkännande av leverans, beslut att upplösa projektgruppen			П						Ι		ti	is	
			Ш			\Box				L	\Box		
Summa antal timm	ar: 960		96	96	0 0	96	96	96 9	96 9	6 105	106	77	

			SU	ΜN	1EF	RIN	G A	۱V/	TID																
Projekt:	KarToffel																								
Projektgrupp:	3	Datum: 03-10-2016																							
Beställare:	Mattias Krysander	Utfärdare: Patrik Sletmo																							
Kurs:	Konstruktion med mikrodatorer																								
	RESURS									NE	DL	AGI	D T	ID (per	vec	ka)								
Namn		NEDLAGD TID (per vecka) 40 41 42 43 44 45 46 47 48 49 50 51 Sa												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