

PLANERING																		
Projekt: KarToffel																		
Projektgrupp: 3			Datum:		28-09-2016						Granskad:							
Beställare: Mattias Krysanter			Version:		0.3						Anton Dalgen							
Kurs: Konstruktion med mikrodatorer			Utfärdare:		Patrik Sletmo													
AKTIVITETER			TID	VEM	TIDPLAN (när), veckonummer													
Nr	Beskrivning	timmar(totalt)	Initialer	40	41	42	43	44	45	46	47	48	49	50	51	Sa		
1	Gör kopplingscheman (huvudenheten, styrenheten, sensorenheten samt hela systemet)	10	PS,MD	10													10	
2	Designa navigeringsalgoritm	25	RL,SC	25													25	
3	Specificera ett övergripande protokoll för huvudbussen	10	PS,AD	10													10	
4	Specificera kommandon för kommunikation med undermoduler	10	AD	10													10	
5	Undersök hur Bluetooth fungerar och implementeras samt bestäm protokoll för kommunikation	15	MS,MD	15													15	
6	Undersök I2C	10	PS,AD	10													10	
7	Designa kartläggningsalgoritm	25	SC,AD	25													25	
8	Designa huvudloop	10	MS	10													10	
9	Designa styrreglering	25	RL,MD	25													25	
10	Bestäm programspråk samt bygg stomme för mjukvaruklient	10	MS					10									10	
11	Koda kartläggningsalgoritm	20	AD,SC					20									20	
12	Implementera styrreglering	20	RL,MD					20									20	
13	Implementera I2C	30	PS,AD					15	15								30	
14	Implementera stub-funktioner för alla kommandon som undermodulerna hanterar	12	MS,MD					12									12	
15	Koda navigeringsalgoritm	20	RL,SC					20									20	
16	Läsa av data från sensorer och implementera rapporteringsflöde till huvudenhet	45	AD,MD,RL					17	17	11							45	
17	Implementera kommunikation via Bluetooth mellan mjukvaruklienten och huvudenheten	18	MS,MD						18								18	
18	Implementera funktionalitet för att snurra hjulpar och rapportera servodata till huvudenhet	13	PS,SC						13								13	
19	Koda huvudloop	10	SC,MS							10							10	
20	Implementera funktionalitet för att styra laserservot och rapportera servodata till huvudenhet	13	PS,MD							13							13	
21	Designa och implementera UI för mjukvaruklienten	20	MS,MD	5								15					20	
22	Designa failback-algoritm (ladda ner kartdata igen vid krasch)	10	RL,AD									10					10	
23	Se till att huvudenheten skickar kartdata, mätdata samt styrdata till mjukvaruklienten	12	SC,MS										12				12	
24	Se till att allting fungerar tillsammans	40	alla										20	20			40	
25	Testa implementation	100	alla						6	18	24	22	15	15			100	
26	Dokumentation	140	alla	13	18			12	6	6	10	13	20	22	20		140	
27	Möten	120	alla	6	6			6	6	6	8	18	18	24	22		120	
28	Buffert	125	alla	1	1			7	8	12	9	12	17	24	34		125	
29	Montering, byggande	32	alla					5	5	5	10	5	2				32	
30	Projektledartid	10	PS	1	1			1	1	1	1	1	1	1	1		10	
Milstolpar																		
1	Designspecifikation klar			fre														
2	Huvudbuss klar								fre									
3	Fungerande Bluetooth-kommunikation									fre								
4	Roboten kan rapportera styr- och sensordata till huvudenhet										ons							
5	Roboten kan fjärrstyras från en dator										fre							
6	Roboten har korrekt styrreglering										fre							
7	Huvudmodulen kan generera kartdata											ons						
8	Roboten kan fatta navigationsbeslut baserat på en karta											fre						
9	Roboten kan skicka styr- och sensordata till mjukvaruklienten												fre					
10	Mjukvaruklienten kan rita upp kartan													fre				
Beslutspunkter																		
3	Godkännande av designspecifikation, beslut att fortsätta utförandefasen							tis										
5	Godkännande av produktens funktionalitet, beslut att leverera														må			
6	Godkännande av leverans, beslut att upplösa projektgruppen															tis		
Summa antal timmar:			960		96	96	0	0	96	96	96	96	96	96	###	###	77	

SUMMERING AV TID

Projektgrupp:	3
Beställare:	Mattias Krysander
Kurs:	Konstruktion med mikrodatorer

Datum:	28-09-2016
Utfärdare:	Patrik Sletmo

[illegible]