

TSEA56 - Kandidatprojekt i elektronik

LIPS Projektplan

Version 0.1

Grupp 2

Agafonov, Nikolaj, `nikag669`

Berberovic, Adnan, `adnbe196`

Brorsson, Andreas, `andbr981`

Fridborn, Fredrik, `frefr166`

Oprea, Robert, `robop806`

Skytt, Måns, `mansk700`

2015-02-11

Status

Granskad	Adnan Berberovic	2015-02-16
Godkänd		

PROJEKTIDENTITET

2015/VT, Undsättningsrobot Gr. 2
Linköpings tekniska högskola, ISY

Namn	Ansvar	Telefon	E-post
Nikolaj Agafonov	Dokumentansvarig (DA)	072-276 99 46	nikag669@student.liu.se
Adnan Berberovic	Projektledare (PL)	070-491 96 07	adnbe196@student.liu.se
Andreas Brorsson	Testansvarig (TA)	073-524 44 60	andbr981@student.liu.se
Fredrik Fridborn	Designansvarig Sensormodul (DSE)	073-585 52 01	frefr166@student.liu.se
Robert Oprea	Designansvarig Styrmodul (DST)	070-022 10 18	robop806@student.liu.se
Måns Skytt	Designansvarig Kommunikationsenhet (DK)	070-354 28 84	mansk700@student.liu.se

E-postlista för hela gruppen: adnbe196@student.liu.se

Kund: Kent Palmkvist, 581 83 Linköping, Kundtelefon: 013-28 13 47, kentp@isy.liu.se

Kursansvarig: Tomas Svensson, 013-28 13 68, tomass@isy.liu.se
Handledare: Olov Andersson, 013-28 26 58, Olov.Andersson@liu.se

Innehåll

1	Beställare	1
2	Översiktlig beskrivning av projektet	1
2.1	Syfte och mål	1
2.2	Leveranser	1
2.3	Begränsningar	2
3	Fasplan	2
3.1	Under projektet	2
3.2	Efter projektet	2
4	Organisationsplan för hela projektet	3
4.1	Villkor för samarbetet inom projektgruppen	3
4.2	Definition av arbetsinnehåll och ansvar	3
5	Dokumentplan	4
6	Utvecklingsmetodik	5
7	Utbildningsplan	5
7.1	Egen utbildning	5
7.2	Kundens utbildning	5
8	Rapporteringsplan	6
9	Mötesplan	6
10	Resursplan	6
10.1	Personer	6
10.2	Material	6
10.3	Lokaler	6
10.4	Ekonomi	6
11	Milstolpar och beslutspunkter	7
11.1	Milstolpar	7
11.2	Beslutspunkter	7
12	Aktiviteter	8
13	Tidplan	9
14	Kvalitetsplan	9
14.1	Granskningar	9
14.2	Testplan	9
15	Prioriteringar	9

16 Projektavslut	9
Referenser	10

Dokumenthistorik

Version	Datum	Utförda förändringar	Utförda av	Granskad
0.1	2015-02-11	Första utkastet	Grupp 2	

1 Beställare

Projektets beställare är Kent Palmkvist som representerar ISY.

2 Översiktlig beskrivning av projektet

2.1 Syfte och mål

Mål är att leverera en produkt, en robot, som kan köra autonomt och via fjärrstyrning i okända, möjligtvis farliga, miljöer. Dessutom ska projektet visa hur man tillämpar kunskap från de kurser man läst, samt ge erfarenhet i projektarbete och förståelse för hur hårdvara och mjukvara interagerar.

2.2 Leveranser

Leveranser skall göras senast på nedan nämnda tider och datum om inte annat är överenskommet mellan beställare och projektgrupp.

3 feb:	kl 16.00: Kravspecifikationen ska vara klar. (BP1)
16 feb:	kl 16.00: Första versionen av projektplan, tidplan och systemskiss ska vara inlämnade till beställaren.
20 feb:	kl 16.00: Slutgiltig version av projektplan, tidplan och systemskiss ska vara inlämnade till beställaren.
5 mars:	kl 16.00: första version av förstudien (minst 5 sidor) ska skickas till respektive handledare och till er beställare.
11 mars:	kl 16.00: Första versionen av designspecifikationen ska vara inlämnad till handledaren.
24 mars:	Designspecifikationen ska vara godkänd av handledaren vid ett beslutsmöte BP3.
1 april:	kl 16:00 Version 1.0 av förstudien ska skickas till respektive handledare och till beställare.
17 april:	Nuvarande design ska vara presenterad för och godkänd av handledaren vid ett beslutsmöte BP4.
25 maj:	Verifiering av kraven (BP5) bör ske i god tid innan redovisningen. Utan detta beslut får ni inte leverera!
21 maj:	Kappan, version 1.0, (exklusive appendix) ska levereras. Se nedan.
27 maj:	Teknisk dokumentation och användarhandledning (båda version 1.0) ska vara inlämnade. Slutversion av skrivarbete skall också skickas med vid detta tillfälle.
Vecka 23:	Redovisning och demonstration.
2 juni:	(preliminärt) 8.15-17 muntliga presentationer och opposition. Tider se nedan.
3 juni:	(preliminärt) 9.15-17 tävlingar utanför café Java.
5 juni:	Efterstudien ska vara inlämnad. Vid denna tidpunkt ska även källkod skickas in i en zip-fil.
12 juni:	Bärbar dator och övrig utrustning ska vara återlämnade.

En tidrapport ska lämnas senast kl 16.00 vid följande datum: 4 febr, 23 febr, 9 mars, 23 mars, 30 mars, 13 april, 20 april, 27 april, 4 maj, 11 maj, 18 maj, 25 maj, 1 juni och 8 juni.

2.3 Begränsningar

Roboten anses vara en prototyp. Detta innebär att den kommer vara designad på sådant sätt att den kommer kunna klara av en bana av fördefinierad storlek med plan mark, och inte en miljö av godtyckligt väglag och storlek.

3 Fasplan

Nedan ges en grov beskrivning av aktiviteterna i varje fas.

3.1 Under projektet

Initialt kommer en stor del av arbetet bestå av att lära sig de verktyg som behövs för att kunna genomföra projektet: AVR, VDHL, dataöverföring via bluetooth, mätteknik etc. Det sker dels genom läsning men även laboratoriskt. Därefter kommer hårdvaran konstrueras och testning kommer ske kontinuerligt. Efter varje modul skapats kommer större tester genomföras. Slutligen kommer mjukvaran kodas med kontinuerlig testning.

3.2 Efter projektet

En färdig produkt ska levereras. Efter projektet kommer efterstudie genomföras, labbplatsen städas och materiel återlämnas varpå projektgruppen upplöses och gruppkontraktet hävs. Gruppen kommer även att reflektera över ett utfört projektarbete och kunna föreslå förbättringar.

4 Organisationsplan för hela projektet

4.1 Villkor för samarbetet inom projektgruppen

Samarbetet inom projektgruppen sker i enlighet med gruppkontraktet (se appendix).

4.2 Definition av arbetsinnehåll och ansvar

Projektledare	Adnan Berberovic	Ansvarig för projektgruppen
Dokumentansvarig	Nikolaj Agafonov	Ansvarig för dokument
Testansvarig	Andreas Brorsson	Ansvarig för testning
Designansvarig Sensormodul	Fredrik Fridborn	Ansvarig för robotens sensorer
Designansvarig Styrmodul	Robert Oprea	Ansvarig för reglering av roboten
Designansvarig Kommunikationsmodul	Måns Skytt	Ansvarig för kommunikation mellan robot och användare

5 Dokumentplan

Följande tabell räknar upp de dokument som kommer att skapas under projektets gång, syftet, vem som är ansvarig, vem som godkänner, vem de ska distribueras till samt när dokumentet ska vara klart.

Dokument	Ansvarig	Syfte	Målgrupp	Godkännare
Kravspecifikation	Alla	Listar alla krav som slutprodukten ska uppfylla.	Projektgrupp och beställare	Beställare
Projektplan	ABe, FF, NA	Beskriver hur projektet ska utföras	Projektgrupp	Beställare
Tidplan	ABe, FF, NA	Beskriver när aktiviteter ska utföras och av vem	Projektgrupp	Beställare
Systemskiss	MS, ABr, RO	Beskriver hur produkten ska konstrueras	Projektgrupp och beställare	Beställare
Förstudie	Alla	Analysera huruvida projektet kan drivas framåt eller inte	Projektgrupp	Beställare
Design-specifikation	AB	Beskriver mer detaljerat hur produkten ska konstrueras	Projektgrupp	Beställare
Kappa	RO	Sammanfattar alla dokument som beställaren kan vara intresserad av	Beställare	Beställare
Teknisk dokumentation	MS, ABr	Beskriver hur produkten fungerar	Beställare	Beställare
Användar-handledning	FF	Beskriver hur man använder produkten	Beställare	Beställare
Efterstudie	NA	En reflektion kring hur projektet bedrevs. Vad kunde man ha gjort bättre, etc.	Projektgrupp	Beställare

6 Utvecklingsmetodik

Arbetet kommer att delas upp mellan gruppmedlemmarna på så sätt att projektgrupp kommer att bestå av mindre grupper (exempelvis grupper om två eller tre personer). Uppdelningen beror på uppgiftens svårighet och tidsåtgång. En sådan uppdelning är tänkt att förbättra och snabba upp utförandet av projektet. Projektets delar som implementeras var för sig måste kunna fungera tillsammans med de andra delar, därför ska de mindre projektgrupper komma överens om olika delars detaljer och veta hur det hela systemet ska fungera.

7 Utbildningsplan

7.1 Egen utbildning

För att kunna implementera och testa systemets olika komponenter, både mjukvara och hårdvara, behöver gruppen att inhämta kunskap om de program och mätverktyg, som är relevanta för projektet. Exempelvis kommer gruppen att kunna använda utvecklingssystemet AVR-Studio och debugverktyget JTAGICE för att programmera de AVR-processorer som kommer att finnas i varje delmodul. Projektgruppen kommer att lära sig att programmera kretsar med VHDL-programmeringsspråk samt utföra mätningar med en logikanalysator.

7.2 Kundens utbildning

En demonstration av roboten och överlämning av bruksanvisning kommer att ske i samband med slutleveransen.

8 Rapporteringsplan

Vid bestämda datum, ungefär varje vecka, kommer projektledaren att rapportera den tid som gruppen har spenderat fram till rapporteringen. Tidsrapporten uppdateras löpande av alla gruppmedlemmar. Till tidsrapporteringen kommer även en statusrapport att skickas med, som beskriver:

- *Vilka framsteg har gjorts sedan förra tidsrapporteringen?*
- *Finns det några problem?*
- *Vad ska göras under kommande veckan?*

9 Mötesplan

Projektgruppen kommer att träffas löpande under projektet för avstämningar mot tidplanen, samt planera kommande dagar. Möten kommer att ske 1 gång i veckan. Extra möten kan tillkomma, exempelvis möte med handledare och beställare.

10 Resursplan

10.1 Personer

Till projektgruppens förfogande kommer det att finnas en handledare tillgänglig som hjälp om det så behövs. Gruppen kan även vända sig till experter inom olika projektrelaterade sammanhang, såsom analog elektronik, reglerteknik och mekanik.

10.2 Material

Projektgruppen har till förfogande ett robotchassi och ett antal sensorer som finns beskrivna på Vanheden^[1], ISY:s datablad.

10.3 Lokaler

Projektgruppen kommer att ha tillgång till laborationssalen MUXEN, där större delen av projektets tid kommer att spenderas. Projektgruppen kommer även att vid gruppmöten och/eller dokumentering att utnyttja till exempel ISYtan:s grupprum.

10.4 Ekonomi

Projektgruppen har tillgång till 1380 timmar totalt arbete och labutrustning i laborationssal MUXEN. Projektgruppen har inga finansiella tillgångar.

11 Milstolpar och beslutspunkter

11.1 Milstolpar

Nr	Beskrivning	Vecka
1	Designspecifikationen är klar	13
2	Roboten kan mäta sin position	13
3	Data kan skickas från sensor till dator	14
4	Fungerande sensorsystem	14
5	Roboten kan köra rakt utan instabilitet	17
6	Roboten kan skicka och ta emot data från användaren	17
7	Roboten kan styras manuellt	18
8	Roboten kan köra autonomt	19
9	Fungerande reglersystem	19
10	Fungerande kommunikationssystem	19
11	Fungerande kartläggningsalgoritm	21
12	Fungerande optimeringsalgoritm för kortast väg	21
13	Färdig robot	22

11.2 Beslutspunkter

Nr	Beskrivning	Datum
0	Godkännande av uppdrag, beslut att skriva kravspecifikation	2015-01-23
1	Godkännande av kravspecifikation, beslut att göra projektplan, systemskiss	2015-02-03
2	Godkännande av projektplan och systemskiss, beslut att påbörja under-fasen	2015-02-20
3	Godkännande av designspecifikation, beslut att påbörja konstruktion	2015-03-24
4	Godkännande av nuvarande design	2015-04-17
5	Verifiering av kravspecifikationen, beslut att leverera och påbörja efterfasen	2015-05-25
6	Godkännande av slutrapport, beslut att upplösa projektgruppen	2015-06-05

12 Aktiviteter

Nr	Aktivitet	Ansvar	Beskrivning	Beräknad total tid
1	Kravspecifikation	AB	Skriva kravspecifikation	40
2	Projektplan	AB	Skriva projektplan	30
3	Tidplan	AB	Skriva tidplan	5
4	Systemskiss	AB	Skriv systemskiss	15
5	Designspecifikation	AB	Skriv designspecifikation	40
6-10	Styrmodul	RO	Konstruera styrmodulen	250
6	Kortaste väg till målet	RO	Optimeringsproblem: Beräkna kortaste väg till målet, och kör denna	50
7	Kartläggning	RO	Kartlägga det undersökta området	140
8	Motorstyrning	RO	Driftproblem: Få roboten att drivas med hjälp av motorerna	100
9	PD reglering	RO	Reglerproblem: Se till att roboten kör i en rak och inte svängig bana	80
10	Programmering av LCD	RO	Visa viss data som begärs på en LCD på roboten	30
11-13	Kommunikationsmodul	MS	Konstruera kommunikationsmodulen	150
11	Installera blåtandslänk	MS	Få igång blåtand på roboten.	20
12	Skapa kontakt mellan Robot och PC	MS	Få igång kommunikation mellan robot och PC	40
13	Intermodulär kommunikation	MS	Få kommunikationsmodulen att vidarebefodra data mellan PC och andra moduler	50
13-17	Sensormodul	FF	Konstruera sensormodulen	300
13	Installera sensorer	FF	Få igång sensorer på roboten	100
14	Montera LCD-skärm	FF	Få igång LCD-skärm på roboten som visar sensorvärden	20
15	Seriell överföring	FF	Information från sensormodulen ska skickas seriellt till andra moduler	100
16	Måldetektion markering	FF	Konfigurera så att roboten kan detektera mål enligt svart markering.	80
17	Måldetektion RFID	FF	Konfigurera så att roboten kan detektera mål enligt RFID-tag.	15
18	Testning	FF	Se till att roboten fungerar som den ska.	200
19	Buffert	FF	Extra tid för oförutsedda händelser.	250
-	-	-	Total	1205
-	-	-	Reservtid/Buffertid	250

13 Tidplan

Se bifogat dokument *tidplan_v0.1*^[2].

14 Kvalitetsplan

För att se till att minska på problematiska händelser under projektets gång kommer vi att vidta åtgärder som kodgranskning och hårdvarutester. Dessa förklaras närmare i de kommande delsektionerna.

14.1 Granskningar

Kod ska granskas på så sätt att de följer en kodkonvention som gruppen har kommit överens om.

Dokument granskas så tekniska och språkliga begrepp används korrekt och att formateringar på dokumentens innehåll inte är fel.

14.2 Testplan

Tester kommer att utföras löpande under projektets gång. Varje delkomponent kommer att testas för sig. När en funktion är färdig testas den och arbetet går vidare till nästa problem.

15 Prioriteringar

Det absolut viktigaste är att se till att allt fungerar enligt alla grundkrav (se Kravspecifikation³), annars kommer projektet inte att fungera. Så länge detta är uppfyllt kommer gruppens arbete att kunna drivas framåt utan större komplikationer.

16 Projektavslut

Projektet kommer att avslutas med en avstämning mot alla krav och dokumentationer. Dessutom kommer en redovisning och demonstration av projektet att ske vecka 23. När allt är godkänt upphör gruppkontraktet och projektgruppen upplöses.

Referenser

[1] Vanheden, ISY:s datablad: <https://docs.isy.liu.se/twiki/bin/view/VanHeden>

[2] Tidplan för TSEA56 2015, grupp 2: tidplan_v0.1.pdf

[3] Kravspecifikation för TSEA56 2015, grupp 2: kravspec_v1.0.pdf