	PL	ANERING														
Projekt: Labyrintrobot																
Projektgrupp: 6		Datum: 2014-09-25									Granskad:					
Beställare: Mattias Krysander		Version: 0.1														
Kurs: TSEA29		Utfärdare:														
AKTIVITETER	TID	VEM						(nä								
Nr Beskrivning	timmar	Initialer	40	41	42	43	44	45	46	47	48	49	50	51	Sa	
1 Knappar/brytare		Herman, Anthon						10							10	
2 Blåtand hos robot		Herman, Tommy						5	10	10					25	
3 Databuss		Herman, Albert, Johan						5	30						35	
4 Sensordata	30	Albert, Johan							15	15					30	
5 Kommandon	30	Herman, Albert, Johan							15	15					30	
6 Korsning	30	Herman, Tommy								15	15				30	
7 Återvändsgränd	20	Herman, Tommy									20				20	
8 Tejpmarkering	20	Herman, Adrian									20				20	
9 Utforskning	50	Herman, Tommy										25	25		50	
10 Karta	10	Herman, Adrian										10			10	
11 Traversering efter karta	50	Herman, Adrian										20	25	5	50	
12 Ljussensorer	20	Albert, Adrian							10	10					20	
13 Avståndssensorer	30	Albert, Adrian						10	10	10					30	
14 Gyro	20	Albert, John								10	10				20	
15 Avståndsbehandling	35	Albert, Johan								20	15				35	
16 Kalibrering	20	Albert, Anthon											20		20	
17 LCD	20	Albert, Adrian									20				20	
18 Motor/servo	25	Johan, John						10								
19 Autonoma kommandon	45	Johan, John								20	15	10			45	
20 Fjärrkommandon	20	Johan, John							20						20	
21 PD-reglering	45	Johan, Albert										25	20		45	
22 Tejpföljning	30	Herman, Albert, Johan										15	15		30	
23 Parametrar		Anthon, John									10	10			20	
24 Felsökningsdata	20	Tommy									10	10			20	
25 Bluetooth hos programvara		Anthon, Tommy							15						15	
26 Bluetooth		Anthon, Tommy								10	10				20	
27 GUI		Anthon										10			10	
28 Möte	100		10	10	10			10	10	10	10	10	10	10	100	
29 Designspecifikation	80	Alla	_	25				10							80	
30 Redovisning	15	Adrian												15	15	
31 Teknisk dokumentation		alla						П	10	10	10	10	20	-	80	
32 Övrig delamentation		John						П					20	10	30	
Summa antal t			35	35	30	0	0	60	145	155	165	155	155	60		

