ld.	Nazwa zadania	Rozpoczęcie	Zakończenie	kwietnia maja czerwca
				03-09 03-16 03-23 03-30 04-06 04-13 04-20 04-27 05-04 05-11 05-18 05-25 06-01 06-08 06-15 06-22
1	Zebranie wszystkich potrzebnych elementów do budowy robota	pon, 15-03-23	nie, 15-04-19	
2	Wstępne prace nad budową podwozia robota	pon, 15-04-06	nie, 15-04-12	
3	Dokończenie budowy podwozia oraz zamontowanie kół z silnikami oraz enkoderami	pon, 15-04-13	nie, 15-04-26	
4	Instalacja układów elektronicznych, elektrycznych oraz czujników	pon, 15-04-20	nie, 15-05-03	
5	Oprogramowanie sterowaniem robotem	pon, 15-05-04	pon, 15-05-25	
6	Oprogramowanie komunikacji Bluetooth	pon, 15-05-11	pon, 15-05-25	
7	Stworzenie szkieletu aplikacji QT z ładowaniem okna 3D	pon, 15-03-23	nie, 15-03-29	
8	Ładowanie danych symulacyjnych z pliku i proste rysowanie mapy w oknie 3D	pon, 15-03-30	nie, 15-04-05	
9	Stworzenie prostej aplikacji w QT obsługujacej Bluetooth	pon, 15-04-20	nie, 15-04-26	

ld.	Nazwa zadania	Rozpoczęcie	Zakończenie	03-09 03-16	03-23 0	kwietnia 3-30 04-0	06 04-13	04-20	maja 04-27 05-04	05-11 05-18 05-25	czerwca 06-01 06-08 06	-15 06-2
10	Stworzenie komunikacji przez Bluetooth	pon, 15-05-04	nie, 15-05-10									
11	Dostosowanie aplikacji do robota	pon, 15-05-11	nie, 15-05-17									
12	System poruszania robotem	pon, 15-05-18	nie, 15-05-24									
13	Sklejanie mapy 3D oraz wizualizacja ścieżki ruchu robota	pon, 15-05-25	nie, 15-05-31								•	
14	Możliwość poruszania widokiem 3D	pon, 15-06-01	nie, 15-06-07									
15	Stosowanie poprawek	pon, 15-06-08	pon, 15-06-15									