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	03 03 03 10 03 23 03 30 04 00 04 13 04 20 04 21 03 04 03 11 03 10 03 23 00 01 00 00 00 13 00 22
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	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		
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			
16	Oddanie projektu	pon, 15-06-15				