	_PI	ANERING																				
Projekt:	Kartrobot																					
Projektgrupp:	1	Datum:		201	6.00	2/	1			Gra	nc	(2)	4.									
Beställare:	Mattica Kuraandan									Granskad: Felix Härnström 2016-09-22												
	Mattias Krysander	Version:		1.0							-elix	На	rnst	rom	201	16-09) -22					_
Kurs:	TSEA29	Utfärdare:		DM.	, EN	l, Ft	<u> </u>															
AKTIVITETER	TID	VEM														nun	nme	r				
Nr Beskrivning		Initialer	38		10 41		43	44	45	46	47 4	8 4	19 5	0 5	1							Sa
1 Designspecifikation		Alla	\perp	4	10 40					_	_	_	_	_		4	Ш		_	\perp		80
2 Protokoll mellan PC och robot		MV	1			M	_	10		_	_	4	_	4		-		_	_		_	10
3 PWM gränssnitt 4 UART gränssnitt		DOK, HV PL, TST	1		-	E		15 15	-	\dashv	+	+	+	+	-	+		-	_	+		15
5 Gränssnitt för blåtandskommunikation		MV	+				N	10	-		-	-	_	+		-	\vdash	_	_	+	_	10
6 Upprätta ett dataflöde mellan sensormodulen och sensorerna		LEV	+		-	T	T	15	-		+	+	+	+		-	H	-	-	+		15
7 Implementera sensormätning för LIDAR		DOK, HV	+	+	+	A		10	+	\dashv	$^{+}$	+	+	+		+-		-	-	+	-	10
8 Motorstyrning i styrmodul		DOK, HV				-	-	10		_	\dashv	+	\dashv	+		1			-			10
9 Servostyrning LIDAR-torn		DOK, HV	T	-	_	Р	Р	10	\exists	十	+	+	+	+				T				10
10 Gränssnitt mellan kontroll- och styrmodul		PL, TST			1	f		10	Ħ	T	T	T	T	T				T				10
11 Hantering och bearbetning av sensordata		LEV, MV	T	T		F			26	T	T	T	T	T								26
12 Protokoll och högnivåkommandon mellan kontroll- och styrmodul	20	DOK, HV						П	20	T	T	T	T	Ť								20
13 Test av sensormodul	10	LEV, MV						П	10													10
14 Gränssnitt mellan kontroll- och sensormodul		PL, TST							15													15
15 Test av styrmodul		DOK, HV							10		Ţ	Ţ	Ţ	I								10
16 Synka diagnostisk data från kommunikationsmodul till PC		PL, TST	Ш						20					1								20
17 Filtrera mätvärden		DOK, HV	\perp					Ш		5		_		4								15
18 Implementation av manuell styrning		DOK, HV, PL, MV	\perp	_						30	_	_	_	4				4	_	\perp	4	30
19 Styralgoritm		DOK, HV, PL, MV	+	_	_			Щ		40	_		4	4			H	4	_	+	4	40
20 GUI till PC		LEV, TST	+			F		Н		18	20	2	4	+				4				20
21 Rumsavskanning från stillastående 22 Testa styralgoritm		LEV, TST DOK, HV	1-1		-	F	Н	\vdash	۳	10 3	20	+	+	+				+	-		+	40
23 Test av GUI		DOK, HV DOK, MV	+	+	+	F	Н	\vdash	\dashv		10	+	+	+			\vdash	+	+	+	± 1	10
24 GUI karta		PL, MV	+		+	F	Н	H	\dashv		20	+	+	+			H	+	-			20
25 Kartalgoritm		PL, HV	+	\dashv	+	F	Н	\vdash	\dashv		20 3	0	+	+				+	+	+		50
26 Test av kartalgoritm och autonom styrning		DOK, LEV	1		_	F		H	\dashv	ď		0	+	+			\vdash				\pm	30
27 Navigeringsalgoritm (autonom styrning)		MV, TST, PL	T	-	+	F	П	H	\dashv	\dashv	3	0 4	10	+			H					70
28 Test av system		HV, DOK, LEV			1	T	П		Ħ	T	Ť		10	T				T				40
29 Optimering		Alla		T		T			T	T			0 1	0								20
30 Teknisk dokumentation		Alla											30 3									64
31 Användarmanual		Alla											3	0								30
32 Muntlig presentation (förberedelser)	20	Alla									Ţ	Ţ	Ţ	20	0							20
33]	Ш					Ш		[L								(
34 Reservtid	95		\perp					9	9	14	14 1	4 2	20 1	0 !	5							95
35			\perp	_					igsquare	_	_	_	_	4				4	_	\perp	4	(
36			+											_		-				\perp	_	(
37 Projektmöten	60	Alla	+		6 6			6	6	6	6	6	6	6 6	Ö			4				60
38			1-1		-	F	Н	\vdash	\dashv	+	+	+	+	+				+	-		+	- 5
40 Milstolpe 1: Roboten kan köra framåt (röra sig)			+		+	F	Н	\vdash	Er	\dashv	+	+	+	+		\vdash	\vdash	-	_	+	-	- (
41 Milstolpe 1: Roboten kan styras manuellt		1	+		+	F	H	Н		Fr	+	+	+	+		\vdash	\vdash		+	+	\pm	
42 Milstolpe 3: Roboten kan köras autonomt		1	+		+	F	Н	\vdash	H		-	+	+	+		\vdash	H		-	+	-	
43 Milstolpe 4: Roboten uppfyller kravspecen			1		_	F		H	\dashv	-	1	C)n	+			\vdash				\pm	
44			T	-	+	F	П	H	\dashv	\dashv	+	T		+			H					
45 Beslutspunkt 3		Alla	T		1	Ť	П	fr	Ħ	\dashv	1	T	\top	\top								
46 Beslutspunkt 4 (Används ej)			T	T		F			Ħ	T	T	T	T	T								(
47 Beslutspunkt 5		TST, HV, MV	T	T		F			Ħ	T	T	T	fr									(
48 Beslutspunkt 6		PL, LEV, MV									1			to								(
49																						(
50																						(
51				\Box \Box					\Box	\Box	\Box		\Box									(
Sun	nma antal timmar: 960		0	0	46 46	6 0	0	120	126	123 1	20 1	12 1	46 9	90 3	1 (0 0	0	0	0	0 0	0	0 960