		Pl	ANERING																				
Pr	ojekt: Kar	trobot																					
Projektgrupp:			Datum: 2016-09-24								irai	nsk	ad.										
		ttias Krysander	Version: 1.0				Felix Härnström 2016-09-24																
		•				_ N	_,					elix r	ams	Stror	11 20	10-0	9-24			_	_	_	
Κι		EA29	Utfärdare:	_	DIVI.	, EN	, FF	<u> </u>	_					_	_	_	_	_	_	_	_	_	
	AKTIVITETER	TID	VEM													nun	nm	er					
Nr	Beskrivning		Initialer	38		10 41		43	44	45 4	6 47	7 48	49	50 5	51				_				Sa
1	Designspecifikation		Alla		4	10 40																	80
2	Protokoll mellan PC och robot		MV				M		10							_				4	4		10
3	PWM gränssnitt		DOK, HV				•		15							_				4	4		15
4	UART gränssnitt		PL, TST				_		15		_					_	1			_	4	ш	15
5	Gränssnitt för blåtandskommunikation		MV				N		10	_	_		Ш			_	<u> </u>			4	4	\blacksquare	10
6	Upprätta ett dataflöde mellan sensormodulen och sensorerna		LEV		_		Т		15	_	4		Ш		_	_	4—		_	—	4	\blacksquare	15
7	Implementera sensormätning för LIDAR		DOK, HV				A		10		_		Ш			_	<u> </u>			4	4	\blacksquare	10
8			DOK, HV	H		_	-		10	_	+		H	_	_				_	4	4	\vdash	10
9	Servostyrning LIDAR-torn		DOK, HV	Н		_	Р		10	_	+	-	Н	_	_					4	4	\blacksquare	10
10			PL, TST	\vdash					10	26	+	-	\vdash	-	_	-			-	+	4	\vdash	10
11			LEV, MV	H						26	+	-	\vdash		-			Н	-	+	4	\vdash	26
	Protokoll och högnivåkommandon mellan kontroll- och styrmodul		DOK, HV	\vdash		-				20	+		H	+				\vdash		+	+	\vdash	20 10
13			LEV, MV	H		-				10	+		H		+			H		#	#	\vdash	-
14			PL, TST DOK, HV	H		-				15	+		H		+			H		#	#	\vdash	15 10
15 16			PL, TST	H		+				10 20	+	-	\vdash		-	-		H		+	+-	\vdash	20
16			DOK, HV	H		-					5		H		+			H		#	#	\vdash	15
18			DOK, HV, PL, MV						-		30		Н		_	-	1			_	+-	\vdash	30
19			DOK, HV, PL, MV	H							10		H		_	-	+			+	+-		40
20			LEV, TST		-	+			\dashv		8	2	H		-		1		-	+	+	\vdash	20
21			LEV, TST		-	+			\dashv		0 30		H		-		1		-	+	+	\vdash	40
22			DOK, HV						-+	_	20		Н		-	-	1		-	+	+	\vdash	20
23			DOK, MV	H					\dashv	_	10		H	-+		+	+-			+	+	\vdash	10
24			PL, MV		+	+			\dashv	-	20				+	-	1	H	-	+	+	\vdash	20
25			PL, HV	H				_	-+	-		0 30	Н	t	-	+	1			+	+	\vdash	50
26			DOK, LEV	H				_	-+	-		30		t	-	+	1			+	+	\vdash	30
27			MV, TST, PL	H					\dashv	_	+		40			+	1			+	+	\vdash	70
28			HV, DOK, LEV						_		+	-	40	t	_	\top	1			+	+	т	40
29	,		Alla		+	-			T t		+	+	10	10		+	1	H	+	+	${m o}$		20
30			Alla						- 				30								\blacksquare		64
31		30							-					30									30
32			Alla											1	20						т		20
33																				\top	T		0
34		95							9	9 1	4 14	4 14	20	10	5								95
35																							0
36																							0
37		60	Alla			6 6			6	6	6 6	6 6	6	6	6								60
38																							0
39																							0
	Milstolpe 1: Roboten kan köra framåt (röra sig)									Fr													0
41										F	r												0
42											Fi		Ш							4			0
43				Ш	_					_	_		On	ļ_				Ш		4			0
44													Ш							4	4		0
45			Alla	Н	_	-			tr	_	_		Н		4			Щ		4			0
46			TOT 184 : :::	Н	_	-			4	_	_		H		4			Щ		4			0
47			TST, HV, MV		_	_			4	_	_	4		tr				Щ		4	4	\blacksquare	0
48			PL, LEV, MV		_	_			4	4	_	-	Ш	!	0				_	4	4		0
49				Н	_	_			_		+	-	H	_	4			Н	4	4			0
50				Н					4	-	_		H	_	-			Н		4	4		0
51		antal timmarı				10																	000
	Summa a	antal timmar: 960		0	0 .	46 46	0	0	120 1	126 1:	23 12	0 112	146	90	31	0 0	0	0	0	0 (J O	0	900