	PLANERING																								
	jekt:	Kartrobot																							
Projektgrupp:		1		<b>Datum:</b> 2016-09-24					Granskad:																
	tällare:	Mattias Krysander	-	Version:		1.0	_	Ŭ <b>-</b>	•			_				etröi	m 21	216-	09-2	2/					
Kur		TSEA29		Utfärdare:			l, EN		ш				10	IIA I	iaiii	StrOi	11 20	710-	03-2						_
Nur						וווט	i, Er	ν, г	п			L.					_						_	_	
	AKTIVITETER	TI		VEM							TID								ımr	ner					
	Beskrivning	timm		Initialer	38		40 4			3 44	45	46	47	48	49	50	51								Sa
	Designspecifikation			Alla		4	40 4	0 0																	80
	Protokoll mellan PC och robot			MV				M		10															10
	PWM gränssnitt			DOK, HV				Т		15															15
	JART gränssnitt			PL, TST				E		_											4				15
	Gränssnitt för blåtandskommunikation			MV			_	N		10									_	_	4			_	10
	Jpprätta ett dataflöde mellan sensormodulen och sensorerna			LEV		_		T	_	15		-	-					_	_		+				15
	mplementera sensormätning för LIDAR			DOK, HV DOK. HV	-			A	Α			-							_	_	+			_	10
	Motorstyrning i styrmodul			DOK, HV DOK, HV	-	-	_	- P	- P	10		-	-				_	-	_	_	+		_	_	10 10
	Servostyrning LIDAR-torn Sränssnitt mellan kontroll- och styrmodul			PL, TST	-	-	_	P	Р	10		-	-				_	-	_	_	+		_	_	10
	Hantering och bearbetning av sensordata			LEV, MV	Н	+	-	H	F	10	26	$\vdash$	+		$\vdash$		+	+	+			$\vdash$	-		26
	Protokoll och högnivåkommandon mellan kontroll- och styrmodul			DOK, HV	H			F	Ŧ	1	20		1	Н	Н	$\dashv$	+	+	+	+		H	-	+	20
	est av sensormodul	-		LEV, MV	Н	$\dashv$				1	10		$\vdash$	Н	H	+	$\dashv$	$\pm$	-			H			10
	Gränssnitt mellan kontroll- och sensormodul			PL, TST	H		-	F	Т	1	15		1	H	H	+	+	$\pm$	+	+		H	+		15
	est av styrmodul			DOK, HV		$\dashv$	-	F		1	10		$\vdash$		H	_	$\dashv$					H			10
	Synka diagnostisk data från kommunikationsmodul till PC			PL, TST	H		-	+	+		20								+	-				+	20
	Filtrera mätvärden			DOK, HV					+	1	10		;					_			1				15
	mplementation av manuell styrning			DOK, HV, PL, MV	H		-	+	+			30							+	-				+	30
	Styralgoritm			DOK, HV, PL, MV	T	7			T	T	+	40				7	7	7	+						40
	GUI till PC			LEV, TST	Ħ				T			18		2					1						20
	Rumsavskanning från stillastående		40	LEV, TST					т			10	30												40
22 7	esta styralgoritm		20	DOK, HV					T				20												20
23 7	est av GUI		10	DOK, MV					Т				10												10
24 (	GUI karta			PL, MV									20												20
	Kartalgoritm			PL, HV									20	30											50
	est av kartalgoritm och autonom styrning			DOK, LEV										30											30
	Navigeringsalgoritm (autonom styrning)			MV, TST, PL					┖					30	40										70
	est av system			HV, DOK, LEV					_						40										40
	Optimering			Alla					┸						10						4				20
	eknisk dokumentation			Alla					4	4_					30					_	4				64
	Användarmanual			Alla			_		+	_	_					30			_	_	4			_	30
	Muntlig presentation (förberedelser)		20	Alla			_		+	_	_						20		_	_	4			_	20
33							_		+	_							_		_	_	4			_	0
	Reservtid		95		$\vdash$	_	_			ć	9	14	14	14	20	10	5	4	+			$\vdash$	_	_	95
35 36					H		-	F	+	1	-	1	-	Н	H	$\dashv$	+	+	-	+		H	-	+	0
	Projektmöten		60	Alla	Н	-	6	6	Ŧ	-	6 6	6	6	6	6	6	6	$\dashv$				H	-		60
38	појектноген		υO	Alla	Н	+	0	U	F	-	0	0	0	O	O	O	O	+	+			$\vdash$	-		- 60
39		-			Н	$\dashv$				1	+	1	$\vdash$	$\vdash$	H	+	$\dashv$	$\dashv$	-			H			0
	//ilstolpe 1: Roboten kan köra framåt (röra sig)				H		-	F	Т	1	Fr	H	1	H	H	+	+	$\pm$	+	+		H	+		0
	Milstolpe 2: Roboten kan styras manuellt				H	$\dashv$	-	Ŧ	Т	┪		Fr	H		H	_	+	+	+						0
	Milstolpe 3: Roboten kan köras autonomt				H	<b>-</b> t	$\dashv$	F	Т	1	+		Fr		H	+	+	1	$\pm$						0
	Milstolpe 4: Roboten uppfyller kravspecen				H	$\dashv$		Ŧ	т	1	+	t			On	_	1	+							0
44					H	$\dashv$		Ŧ	Т	1	1	t	T			T	1	1							0
	Beslutspunkt 3			Alla	П			T	Т	fr		t	1		П		1								0
	Beslutspunkt 4 (Används ej)						1					Ì				T	1								0
	Beslutspunkt 5			TST, HV, MV				T			1	Ì				fr									0
	Beslutspunkt 6			PL, LEV, MV					Т	T							to								0
49									Т																0
50		Ī																							0
51									Т							T	T								0
	Sun	nma antal timmar:	960		0	0	46 4	16	0 (	0 12	0 126	123	120	112	146	90	31	0	0	0	0 0	0	0	0	0 960