

PLANERING																											
Projekt: Kartrobot				Datum: 22-09-16				Granskad:																			
Projektgrupp: 1				Version: 0.1				Felix Härnström 2016-09-22																			
Beställare: Mattias Kryssander				Utfärdare: DM, EN																							
Kurs: TSEA29																											
AKTIVITETER			TID	VEM	TIDPLAN (när), veckonummer																						
Nr	Beskrivning	timmar	Initialer	38	39	40	41	42	43	44	45	46	47	48	49	50	51									Sa	
1	Skaffa hårdvara	1	HV					O		1																1	
2	Protokoll mellan PC och robot	10	MV					M		10																10	
3	PWM gränssnitt för ultraljudssensorer	5	DOK, HV					-		5																5	
4	PWM gränssnitt	10	DOK, HV					T	T	10																10	
5	UART gränssnitt	15	PL, TST					E	E	15																15	
6	Gränssnitt för blåtandskommunikation	10	MV					N	N	10																10	
7	Upprätta ett dataflöde mellan sensormodulen och sensorerna	15	LEV					T	T	15																15	
8	Implementera sensormätning för LIDAR	8	DOK, HV					A	A	8																8	
9	Motorstyrning i styrmodul	8	DOK, HV							8																8	
10	Servostyrning LIDAR-torn	8	DOK, HV					P	P	8																8	
11	Gränssnitt mellan kontroll- och styrmodul	10	PL, TST							10																10	
12	Testning av sensorer	6	LEV, MV								6															6	
13	Hantering och bearbetning av sensordata	20	LEV, MV								20															20	
14	Protokoll och högnivåkommandon mellan kontroll- och styrmodul	20	DOK, HV								20															20	
15	Test av sensormodul	10	LEV, MV								10															10	
16	Gränssnitt mellan kontroll- och sensormodul	10	PL, TST								10															10	
17	Test av styrmodul	6	DOK, HV								6															6	
18	Synka diagnostisk data från kommunikationsmodul till PC	20	DOK, HV								20															20	
19	Filtrera mätvärden	15	PL, TST								10	5														15	
20	Implementation av manuell styrning	30	DOK, HV, PL, MV								30															30	
21	Styralgoritm	40	DOK, HV, PL, MV								40															40	
22	GUI till PC	20	LEV, TST								18			2												20	
23	Rumsavskanning från stillastående	40	LEV, TST								10	30														40	
24	Testa styralgoritm	20	DOK, HV								20															20	
25	Test av GUI	10	DOK, MV								10															10	
26	GUI karta	20	PL, MV								20															20	
27	Kartalgoritm	50	PL, HV								20	30														50	
28	Manuell/autonom mekanisk brytare	2	LEV, TST								2															2	
29	Test av kartalgoritm och autonom styrning	30	DOK, LEV								30															30	
30	Navigeringsalgoritm (autonom styrning)	70	MV, TST, PL								30	40														70	
31	Test av system	40	HV, DOK, LEV											40												40	
32	Optimering	20	LEV											10	10											20	
33	Designspecifikation	80	Alla			40	40																			80	
34	Teknisk dokumentation	64	Alla														30	34								64	
35	Användarmanual	30	Alla														30									30	
36	Muntlig presentation (förberedelser)	20	Alla															20								20	
37																										0	
38	Reservtid	107																								0	
39																										0	
40																										0	
41																										0	
42																										0	
43																										0	
44	Projektmöten	60	Alla			6	6				6	6	6	6	6	6	6									60	
45																										0	
46																										0	
47																										0	
48																										0	
49	Milstolpe 1: Roboten kan köra framåt (röra sig)										Fr															0	
50	Milstolpe 2: Roboten kan styras manuellt											Fr														0	
51	Milstolpe 3: Roboten kan köras autonomt												Fr													0	
52	Milstolpe 4: Roboten uppfyller kravspecen														On											0	
53																										0	
54	Beslutspunkt 3		Alla							fr																0	
55	Beslutspunkt 4 (Används ej)																									0	
56	Beslutspunkt 5		TST, HV, MV														fr									0	
57	Beslutspunkt 6		PL, LEV, MV														to									0	
58																										0	
59																										0	
60																										0	
Summa antal timmar:			960			0	0	46	46	0	0	106	108	108	108	98	96	76	60	0	0	0	0	0	0	0	853