# Kravspecifikation

# Temp & Humidity

# version 0.1

PROJEKTIDENTITET

2016/HT, Test & Verifiering  
MÖLK Utbildning AB

|  |  |
| --- | --- |
| Namn | Ansvar |
| Marcus Johansson | Styrsystem |
| Martin Bäckström | Styrsystem |
| Hasse Winzell | Styrsystem, Hårdvara |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Prioritetslista | |  |  |
| Styrsystem | Roboten ska klara av att åka framåt, svänga och backa | 1 | X |
| Original | Roboten ska följa en linje på marken | 1 | X |
| Original | Roboten skall undvika att kollidera med hinder | 1 | X |
| Original | En buss ska användas | 1 | X |
| Original | Roboten ska ha en display som visar allmän info | 1 | ~ |
| Original | Roboten ska ha en knapp för on och off | 1 | X |
| Original | Signalerna från sensorenheten ska behandlas på lämpligt sätt innan de används. | 1 | X |
| Original | Till roboten ska styras manuellt. fram, fram vänster, fram höger, back samt stopp. | 1 | X |
| Original | Det ska vara möjligt att kalibrera roboten. | 1 | X |
| Original | Kunna åka samma väg tillbaka | 1 | X |
| Original | Roboten ska kunna runda hinder | 2 |  |
| Original | På roboten ska det finnas en brytare med vilken man väljer fjärrläge eller autonomt läge. | 1 | X |
| Original | Det ska finnas en knapp för att starta roboten i tävlingen. | 1 | X |
| Original | Roboten ska spela upp ett ljud för att fira att den klarat banan. | 2 |  |
| Reviderad | Den ska dessutom kunna genomföras på beordran via fjärrkontrollen. | 2 |  |