

## UIS Subsea 2023 - Regulering og styring av motorsystem for fjernstyrt undervannsfartøy(ROV)

Planlagt:		Utført:	X	Over tid:	
-----------	--	---------	---	-----------	--

AKTIVITET	Ansvarlig	Planlagte Timer	Faktiske Timer(så langt)	PLANLAGT START	PLANLAGT VARIGHET	FAKTISK START	FAKTISK VARIGHET	PROSENT FULLFØRT	PERIODER	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
Planlegging av startfasen		122	31	1	6																							
Oppstart	ALLE	20	31	1	2	1																						
Overordnet design		10	21	1	2	1																						
Strukturering av arbeidsplan		10	10	1	2	1																						
Kartlegge behovs - og funksjonsspesifikasjon	ALLE	12		1	3																							
Behovsspesifikasjon		1																										
Funksjonsspeifikasjon		9																										
Long Lead Items		2																										
Konseptisering	ALLE	60	0	2	3																							
Utkast av design		20		2	3																							
Valg av maskinvare: motor & kretskort		20		2	3																							
Valg av motorkontroller		20		2	3																							
Kompatibilitetsvurderinger	ALLE	30		3	4																							
Utvikling: Kortdesign og Modellering		445	0	2	6																							
Konsept generering	ALLE	240	0	2	3																							
Kretskort design		200		2	3																							
Plassering av Thruster		40		2	3																							
Valg av komponenter (Bestille?)		20	0	3	4																							
Konseptvalg		30	0	5	2																							
Program til kretskortdesign		1		5	2																							
Håndtering av motorer i ROV (Thruster & Manipulator)		2 4		5	2																							
Håndteringa v kretskort i ROV		5		5	2																							
Testing av konsepter - Simulert??		15	0	4	3																							
Testing av: Kretskortdesign		8		4	3																							
Testing av: Plasseringen til Thrustere		7		4	3																							
Ferdigstilling av endelige spesifikasjoner		40	0	4	3																							
3D - Modeller for konsepter	ALLE	100	0	5	2																							
Modell av kortene i Altium		5 0		5	2																							
Modell av Thrusterene i Altium		0		5	2																							
Produksjon/prototyping		1 200	0	6	10																							
Prototyping (revisjoner av kort og propeller?)		100	0																									
Revisjonsnummer av Kretskort		50																										
Revisjonsnummer av Proppeller m husing		50																										
Rammeverk Hardware		150 7	0																									
Samhandling mellom Eget og Kjøpt kretskort		5 7																										
Rammeverk - Thruster hus og propell		5																										
Rammeverk Software		60	0																									
Kode - Python		60																										
Produksjon av Egne Kretskort		200	0																									
Lodding	Andreas og Jesper	30																										
Feilsøking (kortslutning og oscilloskop, osv)	Andreas og Jesper	150																										
Ekstra: LED som indikerer thruster aktivitet		20																										
Justeringer av Kjøpte Kretskort		50	0																									
Testing av moduler og subsystemer		260 6 0 1 0 5 0 5 0	0																									
Testing av kommunikasjon mellom reguleringskort(subsystem)																												
Testing av generell kortene individuelt																												
Testing av Thrustere																												
Testing av manipulator																												
Elektro - Programmering av kort		300 3 0	0																									
Kode - C																												
Komplett montering av ROV		80 4 0	0																									
Montering av diverse kretskort																												
Montering av thrustere		40																										
Ferdigstilling og testing av ROV		31	0	16	4																							
Første tur		1																										
MATE demonstrasjons video		10																										
Tuning av ROV		20																										
		Planlagt	Brukt																									
Totalt timeantall:		1 798	31																									