Par	rt. 1																										Ser	$_{ m tem}$	her	
Sa	Su	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	Su	Мо	Tu	Wo	Th	Fr	Sa	S11	Мо	Tu	Wo	Th	Fr	Sa	Su	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa		
1	2	3	4	5	6	7	<u>Q</u>	9	10	11 11	12	13	14	$\frac{5a}{15}$	16	17	18	19	20	21	$\frac{5a}{22}$	23	24	25	26	27	28	29	30	-
Mo		J	4		-	1	G					10	14	10	10	11	10	19	20	21	22	20	24	20	20		20 nulat		30	
MO	aei		System			Swing-Up Design																SIII	nuiai	1011						
																					Ъ	. 0					0			
												-	-							-		rt 2			_	-		tobe		
Мо	Tu	We	Th		Sa	Su	Мо	Tu		Th		Sa	Su	Мо		We			Sa		Мо		We			Sa			Tu	
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31
							Sliding Mode				Simulation Implem				entation of Swing-Up				Implementation of Cat					tch	Model Ty					
																								November						
Th	Fr	Sa	Su	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	Su	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	Su	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	Su	Мо	Tu	We	Th	Fr	_
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	
Sys	stem	m Addition				EKF Design and				Simulation				Control Desi					gn and Simulation											
																											Dec	ceml	oer	
Sa	Su	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	Su	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	Su	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	Su	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	Su	Me
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31
Im	Implementation of EKF Implementation Of Control									Finish Documentation																				
•								•																						
																											Janurary			
Tu	We	Th	Fr	Sa	S11	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	S11	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	S11	Мо	Tu	We	Th	Fr	Sa	S11			·	Tł
1		3	4	5	6	7	8	9								17														
	ffer	9	T	5	U	'	U	J	10	11	14	10	1.1	10	10	Τ1	10	ΤÛ	20	4 I	44	40	41	40	20	41	40	40	00	ÐΙ