Projekt:	Lagerrobot				_						_	1		_	1 _	1 _		
Projektgrupp:	2			Datum:	<u>'</u>	2014-09-29	<u>'</u>		<u>'</u>			<u>'</u>	Granskad:				_	
Beställare: Tomas Svensson				Version:		0.4												
Kurs:							Tomas Svensson											
AKTIVITETER		Utfärdare: VEM	TIDDI AN (në), veckonummer											SUMMA			
	Beskrivning	Beroenden	TID timmar	Initialer	40	r -		43	3 44	45	5 46	47	48		49 5	50 5	1	
	Implementera buss mellan huvud och styr	Boroondon		AY,DL			1	Tentaperiod	Tentaperiod	16								16
	Koppla ihop huvud och styr			AY				Tentaperiod	Tentaperiod		1					1		4
	Implementera buss mellan huvud och sensor			HS,DL				Tentaperiod	Tentaperiod	16	3							16
4	Koppla ihop huvud och sensor		4	AY				Tentaperiod	Tentaperiod	4	ı							4
5	Sätta upp utvecklingsmiljö för AVR		8	MS				Tentaperiod	Tentaperiod	8	3							8
6	Installera mjukvara på huvud (OS, Python, drivare)			MS,PK				Tentaperiod	Tentaperiod	10								10
	Python-modul på PC för att skicka/ta emot data från huvud			DW				Tentaperiod	Tentaperiod	8	-	3						16
	Koppla in linjesensorer på sensorenheten			AY				Tentaperiod	Tentaperiod	10								10
	Koppla in IR-sensor på sensorenheten		-	AY				Tentaperiod	Tentaperiod	2	1							2
	Koppla in motorer på styr			AY				Tentaperiod	Tentaperiod	2	2				+			2
	Koppla in servorn på styr Upprätta BT förbindelse mellan huvud och PC	0		MS				Tentaperiod Tentaperiod	Tentaperiod Tentaperiod	10	2	-			+	-		2
	Sätta upp utvecklingsmiljö för BeagleBoard (wifi)	6		MS				Tentaperiod	Tentaperiod	10	,							10
	Skriva UI för PC	7		DW				Tentaperiod	Tentaperiod	-	<u> </u>				+ .	20		20
	Implementera och testa muxning för linjesensor	8		PK				Tentaperiod	Tentaperiod					1	+ - '			8
	Implementera styrning av motorer	10		PK				Tentaperiod	Tentaperiod		8			1	+	+		8
		11		HS				Tentaperiod	Tentaperiod		20							20
	Testa och felsöka buss mellan huvud och styr	1;2;13		HS				Tentaperiod	Tentaperiod		16							16
	·	3;4;13		AY				Tentaperiod	Tentaperiod		16							16
		13		DL,AY				Tentaperiod	Tentaperiod						16 2	24		10
		15;9		HS				Tentaperiod	Tentaperiod			16						16
		16;17		AY				Tentaperiod	Tentaperiod			8						8
		7;19		DL				Tentaperiod	Tentaperiod			12						12
		25		PK				Tentaperiod	Tentaperiod			8						8
	F	37		DL				Tentaperiod	Tentaperiod		4	4		2				20
		19;25		HS				Tentaperiod	Tentaperiod			16			_			16
		26		PK				Tentaperiod	Tentaperiod		8	8			+			8
		26 18;31		DW				Tentaperiod	Tentaperiod		8	1						8
	resta styra servon fran nuvud Testa styra motorer från huvud	18;31		DL				Tentaperiod Tentaperiod	Tentaperiod Tentaperiod			8			+	+		8
	,	19;30		DL				Tentaperiod	Tentaperiod			1 .			+			8
		25		PK				Tentaperiod	Tentaperiod			9			+	-		8
		31		MS,HS				Tentaperiod	Tentaperiod			†	20	1	12	1		32
		31		MS				Tentaperiod	Tentaperiod				24				_	24
		32		DL				Tentaperiod	Tentaperiod						8	8		16
		33	16	PK				Tentaperiod	Tentaperiod				16	3				16
42	Implementera fjärrstyrning från PC	27;33;34;35	16	DW				Tentaperiod	Tentaperiod					5	11			16
		35;37		AY				Tentaperiod	Tentaperiod						16			16
44	implementera och testa detektion av paket	35;36	-	PK				Tentaperiod	Tentaperiod						16			16
	implementera och testa detektion av stationer	35;37		HS				Tentaperiod	Tentaperiod						16			16
	F	34;37		AY,MS				Tentaperiod	Tentaperiod				40)			_	10
	Testa styrlogik	43;44;45;46		DL,DW				Tentaperiod	Tentaperiod									10
	Möten			alla				Tentaperiod	Tentaperiod	10	10	10	10)		-		72
	Dokumentation: Teknisk dokumentation			HS PK	-	<u> </u>	.	Tentaperiod	Tentaperiod	.		.	<u> </u>	1	8 2	4		32
	Dokumentation: Tidsrapport Dokumentation: Användarhandledning			DW	1	1	1	Tentaperiod Tentaperiod	Tentaperiod Tentaperiod	1	1	1	<u> </u>	1	1	+	8	8
	Dokumentation: Anvandamandiedning Dokumentation: Efterstudie			DW				Tentaperiod	Tentaperiod						+		8	8
-	Presentation + PP			PK				Tentaperiod	Tentaperiod						1	1 3	<u> </u>	32
	Tejpa testbanor			DW				Tentaperiod	Tentaperiod	1	1	1				1		3
	Dokumentation: Designspecifikation			alla	33	34	33	Tentaperiod	Tentaperiod								10	00
56	Bufferttid		103	alla				Tentaperiod	Tentaperiod	14	14	15	15	5	15	15	15 10	03
	Milstolpe 1: Fungerande kommunikation mellan huvud-, styr- och sensorenhet	18;19						Tentaperiod	Tentaperiod		Fr							0
		35;12;7						Tentaperiod	Tentaperiod			Fr						0
		33;34;27						Tentaperiod	Tentaperiod			Fr						0
	Milstolpe 4: Roboten kan följa en linje autonomt	33;34;37;46;54						Tentaperiod	Tentaperiod				Fr	ļ				0
		38;39;40;42					1	Tentaperiod	Tentaperiod					Fr		1		0
		43;44;45;46;47					1	Tentaperiod	Tentaperiod		1			1	Fr	1		0
	Milstolpe 7: Roboten är tävlingsklar		-	-				Tentaperiod	Tentaperiod				-			Fr		0
	Beslutspunkt 2: Godkännande av projektplanering, beslut att starta utförandefasen Beslutspunkt 3: Godkännande av designspecifikation, beslut att fortsätta utförandefasen	-			To			Tentaperiod Tentaperiod	Tentaperiod Tentaperiod	_				1	+	+		
	•						1			H						T-		
	Beslutspunkt 5: Godkännande av produktens funktionalitet, beslut att leverera Beslutspunkt 6: Godkännande av leverans, beslut att upplösa projektgruppen	-	-		 	-	1	Tentaperiod Tentaperiod	Tentaperiod Tentaperiod		<u> </u>		-	-	+	10 Fa		
SLIMMA	осонизоринки о. Оочканнание ам теменано, резникам иррнова ргојекципрреп		960		24	20		гентареной	remaperiou	123	400	123	14:		20 4	10 4	10	20
GUMINA			960		34	35	34		' '	122	122	123	143	1	29 1	10 10	96	20