

Statusrapport

2014-12-01

Distributionslista: Peter Johansson, Pål Kastman, Tomas Svensson.

Nästa statusrapport: YYYY-MM-DD Beräknad färdigtidpunkt: 2014-12-19

1 Pågående aktiviteter

Nr	Aktivitet	Beroenden	Planerad	Nedlagd	Planerad	Beräknat
			\mathbf{tid}	\mathbf{tid}	klar	klart
24	Implementera	13	40	42	2014-12-12	2014-12-10
	styrlogik					
26	Mäta respons	16,17	8	8	2014-11-21	2014-12-07
	från motorer och					
	servon					
38	Implementera	31	32	15	2014-12-05	2014-12-14
	och testa X,Y,Z					
	till servovinkel,					
	konvertering					
39	Implementera	31	24	4	2014-11-28	2014-12-14
	och testa gränser					
	för armen					
44	Implementera	35,36	16	12	2014-12-05	2014-12-07
	och testa detek-					
	tion av paket					
46	Implementera re-	34,37	40	27	2014-11-28	2014-12-07
	gleringsalgoritm					
	(linjeföljare)					
48	Möten		72	54	2014-12-19	2014-12-19
50	Dokumentation:		10	11	2014-12-15	2014-12-15
	Tidsrapport					
56	Buffertid		100	-	-	-



2 Avslutade aktiviteter

Nr	Aktivitet	Beroenden	Planerad	0		Beräknat		
			tid	tid	klar	klart		
55	Dokumentation: Designspecifika-		100	104	2014-10-07	2014-10-03		
	tion							
2	Koppla ihop		4	2	2014-11-07	2014-11-07		
	huvud- och							
	styrenheten							
5	Sätta upp ut-		8	10	2014-11-07	2014-11-0		
	vecklingsmiljö för							
C	AVR		10	13	2014-11-07	2014-11-07		
6	Installera mjuk- vara på huvud		10	10	2014-11-07	2014-11-07		
	(OS, Python, dri-							
	vare)							
8	Koppla in linje-		10	5	2014-11-07	2014-11-07		
	sensorer på sen-							
	sorenheten							
9	Koppla in IR-		2	1	2014-11-07	2014-11-07		
	sensor på senso-							
10	renheten							
10	Koppla in moto-		2	2	2014-11-07	2014-11-07		
	rer och styrenhe- ten							
11	Koppla in servon		2	1	2014-11-07	2014-11-07		
11	på styrenheten		2	1	2014-11-07	2014-11-07		
12	Upprätta BT	6	10	8	2014-11-07	2014-11-07		
	förbindelse							
	mellan huvu-							
	denheten och							
	PC							
13	Sätta upp utveck-	6	4	3	2014-11-07	2014-11-07		
	lingsmiljö för Be-							
15	agleBoard (wifi)	8	8	0	2014-11-14	2014-11-07		
15	Implementera och testa mux-	8	8	9	2014-11-14	2014-11-07		
	ning för linjesen-							
	sor							
1	Implementation		16	9	2014-11-07	2014-11-14		
	av protokoll mel-							
	lan huvud- och							
	styrenheten							
3	Implementera		16	10	2014-11-07	2014-11-14		
	buss mellan							
	huvud- och							
4	sensorenheten		4	1	2014 11 07	2014 11 14		
4	Koppla ihop huvud- och		4	1	2014-11-07	2014-11-14		
	sensorenheten							
7	Python-modul på		16	21	2014-11-14	2014-11-14		
	PC för att skic-				.5 11 11			
	ka/ta emot data							
	från huvudenhe-							
TSE/	2 €n		ii			Grupp 2		
	Statusrapport Lagerrobot							

Statusrapport Lagerrobot



Nr	Aktivitet	Beroenden	Planerad tid	Nedlagd tid	Planerad klar	Beräknat klart
14	Skriva UI för PC	7	20		2014-11-14	
16	Implementera styrning av motorer	10	8	9	2014-11-14	2014-11-07
17	Implementera styrning av servon	11	20	52	2014-11-14	2014-11-30
18	Testa och felsöka buss mellan huvud- och styrenheten	1,2,13	16	15	2014-11-14	2014-11-14
19	Testa och felsöka buss mellan huvud- och sensorenheten	3,4,13	16	7	2014-11-14	2014-11-14
25	Implementera läsning av senso- rer	15,9	16	10	2014-11-21	2014-11-14
27	Implementera tolkning och utförande av kommandon från PC på huvudenheten	14,19	12	3	2014-11-21	2014-11-14
28	Tolka IR- sensordata	25	8	26	2014-11-21	2014-11-30
29	Implementera kalibreringsfunk- tion	37	20	7	2014-11-28	2014-11-23
30	Implementera tolkning och utförande av kommandon från huvudenheten på sensorenheten	19,25	16	2	2014-11-21	2014-11-14
31	Testa styra servon från styrenheten	26	8	24	2014-11-14	2014-11-30
32	Testa styra moto- rer från styrenhe- ten	26	8	1	2014-11-14	2014-11-14
33	Testa styra ser- von från huvu- denheten	18,31	8	14	2014-11-21	2014-11-30
34	Testa styra moto- rer från huvuden- heten	18,32	8	2	2014-11-21	2014-11-23
35	Implementera läsning av sensordata på huvudenheten	19,30	8	5	2014-11-21	2014-11-23



Nr	Aktivitet	Beroenden	Planerad	Nedlagd	Planerad	Beräknat
			\mathbf{tid}	tid	klar	klart
37	Skriva test- program för linjesensor sty- renhet	25	8	0	2014-11-21	2014-11-14
54	Tejpa testbanor		3	3	2014-11-21	2014-11-29

3 Nära förestående aktiviteter

Nr	Aktivitet	Beroenden	Planerad	0		Beräknat
			tid	tid	klar	klart
40	Implementera smoothing- funktion för	32	16		2014-12-12	
	servon och moto- rer					
41	Implementera paket- nersättningsfunktio	33 on	16		2014-11-28	
42	Implementera fjärrstyrning från PC	27,33,34,35	16		2014-12-05	
43	Implementera och testa detek- tion av stopp- markering	35,37	16		2014-12-05	
45	Implementera och testa detek- tion av stationer	35,37	16		2014-12-05	
47	Testa styrlogik	43,44,45,46	40		2014-12-19	
49	Dokumentation: Teknisk Dokumentation		32		2014-12-14	
51	Dokumentation: Användarhandledn	ing	8		2014-12-14	
52	Dokumentation: Efterstudie		8		2014-12-14	
53	Presentation + PP		32		2014-12-16	

4 Förbrukade resurser

Vi har använt 606 timmar av de budeterade 960.



5 Problem och risker

Beskrivning	Åtgärdsförslag	Ansvar
Risk potentiellt fel på kretskort	Inte demontera virkort innan kretskor-	AY
	tets funktionalitet är verifierad	
Synkroniseringsproblem i styrenheten	Mindre refaktorering av mjukvaran	HS