

**Projektdirektiv**

Klas Nordberg & Henrik Tidefelt

2004-01-12

Sida 1

Projektnamn	Backande och svängande robot med släp
Beställare	Klas Nordberg och Henrik Tidefelt
Projektledare	Student
Projektbeslut	Tas av Klas Nordberg och Henrik Tidefelt när projektet tilldelats en projektgrupp.
Projektid	Vårterminen 2005, färdigt 20/5.
Rapportering	<p>LIPS-dokument:</p> <ul style="list-style-type: none">• kravspecifikation• enkel systemskiss• projektplan med aktivitetslista• översiktlig tidsplan• enkel testplan• designspecifikation• testprotokoll• mötesprotokoll med enkel statusrapportering• protokoll över beslutspunkter• användarhandledning• dokumentation av projektresultaten i form av en teknisk rapport• efterstudie med uppföljning av resultat och använd tid <p>Rapportering som krävs utöver LIPS-dokumenterna:</p> <ul style="list-style-type: none">• poster• föredrag där det visas att kravspecifikationen är uppfylld• hemsida som beskriver projektet• En kort video som demonstrerar projektets mål
Parter	Beställare: Klas Nordberg (ISY), Henrik Tidefelt (ISY) Examinator: Anders Hansson (ISY) / Klas Nordberg (ISY) Projektgrupp: 6-8 studenter
Projekts syfte	<p>Projektets syfte är att förbättra prestanda hos ett robot- och sensorsystem som används för att backa ett ekipage mot ett bestämt mål. Ekipaget utgörs av roboten samt en, max två, därtill kopplade släpkärror. Roboten har flera sensorer, bland annat laser, sonar och en kamera. Bland de egenskaper som begränsat prestanda hos tidigare implementationer ska främst behovet av att tillfälligt stanna ekipaget beaktas. Vidare ska inmätning av målets position och orientering relativt roboten kunna mätas in med kameran och användas till styrningen.</p> <p>I det fall att flera projektgrupper genomför samma projekt kan de skilja sig åt genom fokusering på, till exempel, noggrannhet i styrning och slutposition, hastighet, antal släp eller användning av olika sensorer. I detta fall skall dessutom projektplanerna innehålla medel för att hantera roboten som en gemensam resurs i flera projekt.</p>

Dokumenthistorik

Version nr	Datum	Beskrivning	Sign
0.1	04-11-23	Utkast	
1.0	04-12-06	Kompletterad med datum	



Projektdirektiv

Klas Nordberg & Henrik Tidefelt

2004-01-12

Sida 2

Delleveranser	<p>Vid BP2, d.v.s. 3 veckor efter första föreläsningen i reglerteknisk projektkurs, ska följande ha levererats:</p> <ul style="list-style-type: none">• kravspecifikation• projektplan inklusive tidsplan• systemskiss <p>Vid BP3 ska följande ha levererats:</p> <ul style="list-style-type: none">• designspecifikation• testplan <p>Vid BP5 ska följande ha levererats:</p> <ul style="list-style-type: none">• all funktionalitet• testprotokoll• användarhandledning• föredrag där det visas att kravspecifikationen är uppfylld <p>Vid BP6, d.v.s. 20/5 2005, ska följande ha levererats:</p> <ul style="list-style-type: none">• teknisk rapport• efterstudie med uppföljning av resultat och använd tid• posterpresentation• hemsida som beskriver projektet• video som demonstrerar projektets mål <p>Dessutom ska tidsrapportering per aktivitet och person samt statusrapportering lämnas in en gång per vecka.</p>
Projektdeltagare	<p>I projektgruppen ska följande roller finnas: Projektledare, dokumentansvarig, kvalitetsansvarig, testansvarig, kundansvarig och designansvarig.</p> <p>Inom projektgruppen (studenter) ska finnas kompetens motsvarande kurserna Reglerteori, Digital signalbehandling, Bildanalys och kompendiet i LIPS-modellen.</p>
Kontakter	<p>Klas Nordberg, klas@isy.liu.se, 013-281634 Henrik Tidefelt, tidefelt@isy.liu.se, 013-281311 Johan Wiklund, jowi@isy.liu.se, 013-281359 Anders Moe, moe@isy.liu.se, 013-282639 Daniel Axehill, daniel@isy.liu.se, 013-281311</p>
Införandebeslut	Tas av beställaren vid BP2.
Inköpsansvar	All nödvändig utrustning tillhandahålls av ISY.
Kostnader	Handledningstid per grupp: 15h från reglerteknik och 15h från bildbehandling.

Dokumenthistorik

Version nr	Datum	Beskrivning	Sign
0.1	04-11-23	Utkast	
1.0	04-12-06	Kompletterad med datum	