



Landningsplattform för helikopter

Projektdirektiv

Janne H Johansson

2007-12-04

Sida 1

Projektnamn	Landningsplattform för helikopter
Beställare	Janne H Johansson (ISY – Reglerteknik)
Projektledare	Student ur projektgruppen (som utses av beställaren och företagsrepresentant i samråd).
Projektbeslut	Magnus Sethson (CybAero), Janne H Johansson (ISY – Reglerteknik)
Projektid	Läsperiod 3 & 4, Vt2008, Projektet klart senast till projektkonferensen
Rapportering	<p>Löpande rapportering: Varje vecka skall tid och aktivitet rapporteras på individnivå. Utöver detta skall en statusrapport lämnas veckovis.</p> <p>LIPS dokument:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Kravspecifikation • Enkel systemskiss • Projektplan med aktivitetslista • Översiktlig tidsplan • Testplan • Designspecifikation • Testprotokoll • Mötesprotokoll med en enkel statusrapportering • Tidsrapporter • Protokoll över beslutspunkter • Användarhandledning • Dokumentation av projektresultaten i form av en teknisk rapport • Efterstudie med uppföljning av resultat och använd tid <p>Övriga krav</p> <ul style="list-style-type: none"> • Poster till projektkonferens • Muntlig presentation där projektets genomförande och resultat presenteras • Hemsida som beskriver projektet • Film som publiceras på Youtube. Filmen får inte innehålla upphovsrättsskyddat material och ska innehålla reglerteknikavdelningens logo. Filmen ska granskas av beställare och företagsrepresentant innan publicering.

Dokumenthistorik

Version nr	Datum	Beskrivning	Sign
Version 1.0	2007-12-04	Slutlig version	JHJ
Version 0.2	2007-11-29	Korrigeringar	JHJ
Version 0.1	2007-11-21	Utkast	JHJ



Landningsplattform för helikopter

Projektdirektiv

Janne H Johansson

2007-12-04

Sida 2

Parter	Kund: Johan Mårtensson (CybAero) Beställare: Janne H Johansson (ISY - Reglerteknik) Examinator: Daniel Axehill (ISY- Reglerteknik) Projektgrupp om 6-8 studenter
Projekts syfte	Att utreda och föreslå lösningar till ett system som hanterar autonom landning av helikopter på ett fartyg med rörlig landningsplattform.
Projekts mål och effekt	<p>Målet är att föreslå en lösning som möjliggör autonom landning av helikopter på en rörlig landningsplattform. Systemet utvecklas i en simuleringsmiljö för utvärdering.</p> <p>Projektets mål kan delas upp i följande delmål:</p> <ol style="list-style-type: none"> i. Utreda vilka sensoruppsättningar som möjliggör autonom landning av helikopter på rörlig landningsplattform. ii. Studera och föreslå lösning till samarbete mellan landningsplattformen och helikoptern som möjliggör landning. iii. Studera och föreslå lösning till landning av helikopter på rörlig landningsplattform. iv. Implementera föreslagna lösningar. v. Utprovning av implementerade lösningar. <p>Huvudfokus kommer att ligga på de teoretiska delmålen i-iii, medan de praktiska delmålen iv-v kommer att utföras i mån av tid och i samråd med projektgruppen då deras intressen och specialkompetenser är kända.</p>
Bakgrund – samt referenser till andra projekt eller dokument	Sedan tidigare finns det en utvecklad helikopter som kan flyga och landa autonomt. För att utöka funktionaliteten hos helikoptern önskas en möjlighet att låta helikoptern samverka med en landningsplattform som möjliggör landning på fartyg.

Dokumenthistorik

Version nr	Datum	Beskrivning	Sign
Version 1.0	2007-12-04	Slutlig version	JHJ
Version 0.2	2007-11-29	Korrigeringar	JHJ
Version 0.1	2007-11-21	Utkast	JHJ



Landningsplattform för helikopter

Projektdirektiv

Janne H Johansson

2007-12-04

Sida 3

Delleveranser	<p>BP2 ska infalla senast tre veckor efter introduktionsföreläsningen. Då ska följande levereras:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Kravspecifikation • Projektplan inklusive tidsplan • Systemskiss <p>Vid BP3 ska följande levereras:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Designspecifikation • Testplan <p>Vid BP4 ska följande levereras:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Beslutsunderlag för ev. fysisk implementering <p>Vid BP5 ska följande levereras:</p> <ul style="list-style-type: none"> • All funktionalitet • Testprotokoll • Användarhandledning • Föredrag där uppfyllnad av krav beskrivna i kravspecifikation visas <p>Vid BP6 (infaller vid projektkonferens) ska följande levereras:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Teknisk rapport • Efterstudie med uppföljning av resultat och använd tid • Posterpresentation • Hemsida som beskriver projektet • Film för allmän publikation <p>Dessutom ska tidsrapport samt statusrapport levereras varje vecka.</p>
Projektdeltagare	<p>Projekttroller:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Projektledare • Dokumentansvarig • Kvalitetsansvarig • Testansvarig • Designansvar samverkande reglering • Designansvar mätsystem • Ansvarig simuleringsmodeller

Dokumenthistorik

Version nr	Datum	Beskrivning	Sign
Version 1.0	2007-12-04	Slutlig version	JHJ
Version 0.2	2007-11-29	Korrigeringar	JHJ
Version 0.1	2007-11-21	Utkast	JHJ



Landningsplattform för helikopter

Projektdirektiv

Janne H Johansson

2007-12-04

Sida 4

	<p>Nödvändiga kunskaper är:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Goda kunskaper inom reglerteknik • Goda kunskaper inom modellering <p>Önskvärda kunskaper inom gruppen är:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Sensorfusion/Signalbehandling <p>Tystnadsplikt kommer att krävas för deltagande i projektet.</p>
Kontakter	<p>ISY: Beställare: Janne H Johansson, harju@isy.liu.se, 013-282804 Handledare: Daniel Petersson, petersson@isy.liu.se, 013-284042</p> <p>CybAero: Kund: Johan Mårtensson, johan.martensson@cybaero.se Handledare: Magnus Sethson, magnus.sethson@cybaero.se, 0768-932502</p>
Införandebeslut	Tas av beställare och företagsrepresentant vid BP2
Inköpsansvar	All nödvändig utrustning vid eventuell implementering tillhandahålls av CybAero.
Kostnader	<p>ISY:</p> <ul style="list-style-type: none"> •Handledningstid: 15 h • 2 st bärbara datorer med Matlab installerad • Arbetsplats <p>CybAero:</p> <ul style="list-style-type: none"> •Handledningstid: 50 h • Tillfällig arbetsplats vid behov <p>Projektgrupp:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 200 h arbetstid per projektmedlem
Finansiering/ Kostnadsställe	CybAero

Dokumenthistorik

Version nr	Datum	Beskrivning	Sign
Version 1.0	2007-12-04	Slutlig version	JHJ
Version 0.2	2007-11-29	Korrigeringar	JHJ
Version 0.1	2007-11-21	Utkast	JHJ