			Week 1													5												
TASKS	SUB-TASK	WORK PACKAGE	Т	F	s	S	мТ	лтw		F	SS	M	тw	┰	F S	3 5	М	тІу	νт	F	SS	S M	ЛT	w	тГЕ	s	SIN	<u>ب</u> تار
			Ė	Ħ	Ĭ	Ť	···	۳	Ė	Ħ		101	1111	Ħ	Ť	+	1	Ť		ή	+	1	Ť		+	Ü	Ŭ.,	Ť
Scoping				П							1			П		I		I										I
	Team Organisation		4	Н	Н	_	+	╄	Н	Н	+	Н	Н	Н	4	+	Н	+	Н	Ц	+	Ļ	╀	4	+	Н	_	+
	Task Clarification		+	Н	Н	+	+	╀	Н	Н	+	Н	Н	Н	+	+	Н	+	Н	\dashv	+	+	₽	Н	+	Н	+	+
Conceptual Design	Tactics		+	H	Н	+	+	+	Н	Н	+	Н	H	Н	+	+	H	+	Н	H	+	٠	+	H	+	Н	+	+
Presentation Report	System		+	П	Н	7	+	T	H	Н	+	т	H	H	7	Ť	Ħ	+	Ħ	┪	$^{+}$	т	H	1	+	П	+	t
	Mechanical			П				T	П		T		П	П		Ť		1	П	Ī			t		T			Ť
	Electrical							П	П		I		П	П		I												Ι
	Software			Ц	Ц		\bot	┸	Ц	Ц	┸	Ш	Щ	Ц	_	I	Ш	_	Ц					\Box	┸			L
				Ш	Ц	_	4	1	Ц	Ц	4	ш	╙	Н	_	+	ш	4	Н	Ц	_	+	┰	Ц	+	Ш	4	+
	Mechanical input		+	Н	Н	4	+	╀	Н	Н	+	Н	╙	Н	4	+	Н	+	Н	Н	+	+	₽	Н	+	Н	+	╀
	Electronics input		+	Н	Н	+	+	╀	Н	Н	+	Н	₩	Н	+	+	Н	+	Н	\dashv	+	+	+	Н	+	Н	+	+
	Software input		+	Н	Н	+	+	+	Н	Н	+	Н		Н	+	+	Н	+	Н	\dashv	+	٠	+	\dashv	+	Н	+	+
	Intergration		+	Н	Н	+	+	+	Н	Н	+	Н	_	H	+	+	Н	+	Ħ	Ħ	+	т	H	\dashv	+	Н	+	t
		Mechanical input	1	П	П	7	\top	T	H	Н	+	т	т	Ħ	1	Ť	П	+	П	T	+	т	T	┪	+	П	1	t
		Electronics input									Ī			П		Ť		1	П									Ţ
		Software input									I			П		I	П		П						T			
	Printing			Ш	Ц		_	┸	Ц	Ц	_		Щ	Ш		1	Ш	4	Ш	Ц				Ц	┸			
Detailed Design			_	Ш	Ц	_	4	┸	Ц	Ц	4	ш	Щ	Ц	4	+	Н	4	Н	Ц	4	4	┺	Ц	4	Ц	4	╀
	Mechanical	Levent	+	Н	Н	4	+	╀	Н	Н	+	Н	\vdash	Н	4	+	Н	+	Н	Н	+	+	H	Н	+	Н	\perp	+
		Layout Chassis	+	Н	Н	-	+	+	Н	Н	+	Н	+	Н	+	+	Н	+	Н	Н	+	+	Н	Н	+	Н	+	+
		Manipulator	+	Н	H	+	+	+	Н	Н	+	Н	+	Н	+	+	Н	+	Н	H	+	٠	Н	H	+	Н	+	+
		Drive	+	H	Н	+	+	t	Н	H	+	Н	+	H	+	+	Н	+	Н	H	+	۲	H	H	+	Н	+	$^{+}$
		Mountings	Ť	Ħ		1	+	T	Н	Ħ	+	П	\vdash	Ħ	T	Ť	П	+	Н	Ħ	T	T	П	H	+	П	+	T
	<u> </u>	-	Ţ	П			╛	Ţ	П	Ħ	T	Г		П	Ţ	1		Ť	T	Ħ	Ţ	T	П	♬	_	П		Ţ
		-	Ι	П			Ι	I	П	П	Ι		Ш	П	I	Ι		I	П	╛	Ι	Γ		╛	Ι			Ι
		Drawings	Γ	Д	Д	J	Ţ	ſ	Д	Ц	Ţ	Д	Щ	Ц	Į	Ţ	П	Ţ	Д	Ц	Ţ	Г	Д	Д	Т	Ц	T	ſ
	<u> </u>	Design Acceptance		Ш	Ц		1	Ŧ	Ц	Ц	1	Ш	Щ	Ц	4	1	ш	4		Ц	1	L	\sqcup	Ц	1	Ц	1	Ŧ
	Electronic	Lavort	+	Н	Ц	4	+	+	Н	Н	+	H	\vdash	H	4	+	H	+	+	Н	+	+	Н	Н	+	Н	\perp	+
		Layout	+	Н	Н	+	+	╀	Н	Н	+	Н	₩	Н	+	+	Н	+	Н	\dashv	+	+	+	\dashv	┿	Н	+	+
		Opto-Sensors Actuators drive	+	Н	Н	-	+	+	Н	Н	+	Н	\vdash	Н	+	+	Н	+	Н	H	+	٠	Н	H	+	Н	+	+
		Motor Drive	+	H	Н	+	+	+	Н	Н	+	Н	H	Н	+	+	H	+	Н	Н	+	٠	H	\dashv	+	H	+	╁
		Debounce	+	Н	Н	7	+	t	Н	H	+	т	H	Н	+	Ť	Н	+	Ħ	Н	+	т	t	\dashv	+	Ħ	+	t
		Sensors	+	П	Н	1	\top	T	Н	Н	+	т	Н	Н	_	Ť	Н	+	Ħ	т	$^{+}$	т	H	7	+	П	+	t
		-		П	П		T	T	П	П	+	Т	П	П	7	T	П	1	П	П	1		T	T	T	П	1	T
		-					\Box		П	П	Ι		П	П		I	П		П						Ι			Ι
		Drawings	┸	Ц	Ц		\bot	┸	Ц	П	┸	Ц	Щ	Ц	\perp	I	Ш		Ц	\Box				\Box	┸			L
		Design Acceptance	_	Ш	Ц	_	4	╄	Ц	Ц	4	ш	Щ	Ш	4	4	ш	4	Ц	Ц	4	4	╄	Ц	4	Ц	4	4
	Software	0: :	+	Н	Н	_	+	+	Н	Н	+	Н	╙	Н	4	+	Н	+	Н	Н	+	+	₽	Н	+	Н	+	╀
		Structure	+	Н	Н	-	+	+	Н	Н	+	Н	₩	Н	+	+	Н	+	Н	Н	+	+	+	\dashv	+	Н	+	+
		Line Following Drive control	+	Н	Н	+	+	+	Н	Н	+	Н	H	Н	+	+	H	+	Н	Н	+	٠	H	\dashv	+	Н	+	$^{+}$
		Sensors	+	Н	Н	+	+	+	Н	Н	+	Н	H	H	+	+	H	+	H	-	+	Н	Н	\dashv	+	H	+	t
		-	+	П	Н	1	+	T	H	Н	+	т	H	Ħ	7	+	П	+	П	Т	+	т	Ħ	┪	T	П	+	t
		-		П	П	7	\top	T	П	П	\top	П	П	П	1	Ť	П	T	П	П			T	T	T	П		T
		Design Acceptance					\perp	\perp	П		I			П	\Box	I	П								\perp			I
Construction				Ш	Ц		\perp	┸	Ц	Ц	\perp		Ш	Ц		1	Ш	_	Ц					\Box	┸			L
	Mechanical		_	Ш	Ц	_	4	╀	Ц	Ц	4	ш	Щ	Ш	4	+	ш	4	Н	Ц	4	_	┺	Ц	4	Ш	4	1
		Chassis	+	Н	Н	4	+	╀	Н	Н	+	Н	╙	Н	4	+	Н	+	Н	Н	+	+	₽	Н	+	Н	+	╀
		Manipulator Mater Mounts	+	Н	Н	+	+	+	Н	Н	+	Н	₩	Н	+	+	Н	+	Н	Н	+	+	+	\dashv	+	Н	+	+
		Motor Mounts Sensor Mounts	+	Н	Н	+	+	+	Н	Н	+	Н	Н	Н	+	+	Н	+	Н	\dashv	+	٠	+	\dashv	+	Н	+	t
		-	t	Ħ		1	+	†	Н	H	+	т	\vdash	H	+	+	П	+	Ħ	Ħ	Ť	t	H	H	+	H	+	Ť
		-	T	Ħ		1	\top	T	П	П	T	П	一	Ħ	1	Ť	П	†	П	Ħ	T	T	П	┪	╅	П	1	T
		Assembly	I	П			┱	Ι		◨	I			Ц	J	I		I	\mathbf{I}	╛		Ι	Γ	╛	ፗ			Ι
		Delivery	Γ	П	Щ	J		Ľ	Ц	Ц	Ţ	П	Щ	Ц	Ţ	Ţ	П	Ţ	П	Ц		Г	Ц	Ц	Τ	Ц		Ţ
	Electronics	00	+	Н	Ц		+	\perp	Ц	Ц	1	Н	\vdash	Ц	4	+	Н	4	Ш	Ц	1	1	Н	Ц	+	Ц	1	+
		Opto-Sensors	+	Н	Н	-	+	+	Н	Н	+	Н	\vdash	Н	4	+	Н	+	Н	Н	+	+	Н	\dashv	+	Н	+	+
		Motor Drive Actuator Drive	+	Н	Н	-	+	+	Н	Н	+	Н	+	Н	+	+	+	+	Н	H	+	٠	Н	\dashv	+	Н	+	+
		Sensor Sensor	+	Н	Н	+	+	+	Н	Н	+	Н	+	Н	+	+	Н	+	Н	H	+	٠	Н	H	+	Н	+	+
		-	+	H	Н	+	+	t	Н	H	+	Н	+	H	+	+	Н	+	Н	H	+	۲	H	H	+	H	+	$^{+}$
		-	Ť	Ħ		1	+	T	Н	Ħ	+	П	\vdash	Ħ	T	Ť	П	+	Н	Ħ	T	t	П	H	+	П	+	T
		Assembly	J	П			┱	Ţ	П	П	T			Ц	_1	1	\mathbf{I}^{\dagger}	#	П	T	Ţ	Ţ	П	Ħ	▆	П		J
		Delivery	Ι	П		J	1	Ι	П	□	Ι	Г	╙	П	J	Ι	П	I	П	╛	I	Ι	Γ	╛	1			Ι
	Software		Г	П	╚	J	T	ſ	П	Ц	I	П	ЦΞ	Ц	Į	I	П	I	П	Д	I	Г	Ĺ	Д	Т	Ц	I	ſ
		Structure	L	Ш	Ц		\perp	Ļ	Ц	Ц	1	Ш	Щ	Ц	4	1	ш	4	ш	Ц	Ţ	L	\sqcup	Ц	1	Ц	1	Ŧ
	I	Line Following Drive	+	Н	Ц	_	+	╀	Н	Н	+	Н	\vdash	Н	4	+	Н	+	Н	Ц	+	╀	Н	Н	+		+	+
		I LITIVA	+	Н	Н	-	+	+	Н	Н	+	Н	\vdash	Н	4	+	\vdash	+	Н	H	+	+	Н	\dashv	+	H	+	+
				ш	Н		+	+	Н	Н	+	Н	\vdash	Н	4	1	\perp	_	\perp			_						1
		Route planning	+									-											т	7	+	Н		
		Route planning	ŧ	Н	Н	+	+	+	Н	т	+	т	\vdash	H	+	+	Н	+	Н	4	+	+	F	7	Ŧ		+	+
		Route planning	ŀ	H			#	ŧ	Ħ	H	Ŧ	F	Ħ	H	+	ŧ	Н	‡	Ħ	4	‡	F	E	1	Ŧ			ŧ
Testing & Modification	r	Route planning	ļ	H			‡	F	Ħ		+		Ħ	H	#	ļ		#	Ħ		+	F	F		+			ļ
Testing & Modification	r	Route planning						F								† †		† 			#							
Testing & Modification		Route planning														1												
	Mechanical input	Route planning																										
	Mechanical input Electronics input	Route planning																										
Presentation 2	Mechanical input	Route planning																										
	Mechanical input Electronics input	Route planning																										
Presentation 2	Mechanical input Electronics input	Route planning																										