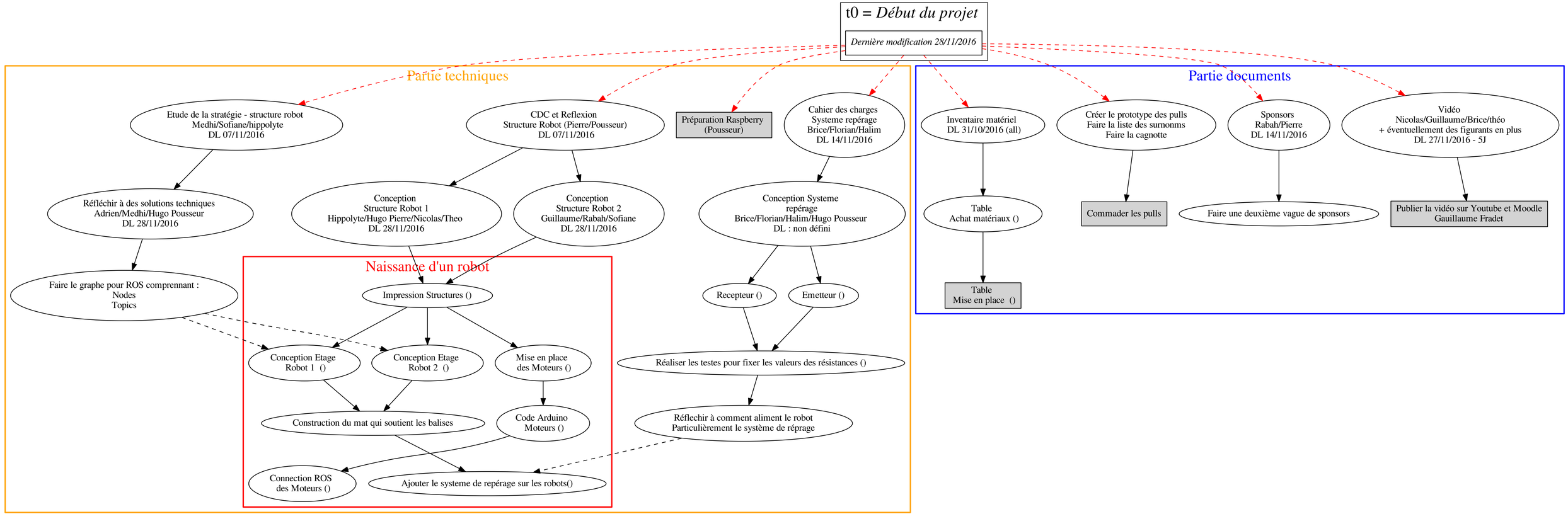
t0 = Début du projet
Dernière modification 28/11/2016
Partie techniques
Etude de la stratégie - structure robot
Medhi/Sofiane/hippolyte
DL 07/11/2016
CDC et Reflexion
Structure Robot (Pierre/Pousseur)
DL 07/11/2016
Préparation Raspberry
(Pousseur)
Cahier des charges
Systeme repérage
Brice/Florian/Halim
DL 14/11/2016
Réfléchir à des solutions techniques
Adrien/Medhi/Hugo Pousseur
DL 28/11/2016
Conception
Structure Robot 1
Hippolyte/Hugo Pierre/Nicolas/Theo
DL 28/11/2016
Conception
Structure Robot 2
Guillaume/Rabah/Sofiane
DL 28/11/2016
Conception Systeme
repérage
Brice/Florian/Halim/Hugo Pousseur
DL : non défini
Faire le graphe pour ROS comprennant :
Nodes
Topics
Naissance d'un robot
Impression Structures ()
Conception Etage
Robot 1 ()
Conception Etage
Robot 2 ()
Mise en place
des Moteurs ()
Construction du mat qui soutient les balises
Code Arduino
Moteurs ()
Connection ROS
des Moteurs ()
Ajouter le systeme de repérage sur les robots()
Recepteur ()
Emetteur ()
Réaliser les testes pour fixer les valeurs des résistances ()
Réflechir à comment aliment le robot
Particulièrement le système de réprage
Partie documents
Inventaire matériel
DL 31/10/2016 (all)
Créer le prototype des pulls
Faire la liste des surnonms
Faire la cagnotte
Sponsors
Rabah/Pierre
DL 14/11/2016
Vidéo
Nicolas/Guillaume/Brice/théo
+ éventuellement des figurants en plus
DL 27/11/2016 - 5J
Table
Achat matériaux ()
Commader les pulls
Faire une deuxième vague de sponsors
Publier la vidéo sur Youtube et Moodle
Gauillaume Fradet
Table
Mise en place ()