

Planning

Planning	Abdellah	Noé	Benoit
Séance 1	Découverte	Découverte	Découverte
	Caractérisation des tensions des moteurs	Caractérisation des tensions des moteurs	Caractérisation du capteur "1m"
	Création des codes pour contrôler les moteurs	Prise en main du contrôle des moteurs	Conception d'un code pour relier capteur et moteur
Séance 2	Finition du programme capteur tout ou rien	Schéma bloc, planning	Création du programme 3 capteurs
	Câblage des 3 capteurs, de la pile	Test sur table de fonctionnement du code	Cahier des charges
Séance 3	Tests sur sol du programme 3 capteurs	Tests sur sol du programme 3 capteurs	Tests sur sol du programme 3 capteurs
	Amélioration du programme pour ralentir le véhicule progressivement	Amélioration du programme pour ralentir le véhicule progressivement	Amélioration du programme pour ralentir le véhicule progressivement
	Amélioration du câblage des capteurs	Amélioration du câblage des capteurs	Amélioration du câblage des capteurs
Séance 4	Tests sur sol du programme amélioré	Tests sur sol du programme amélioré	Tests sur sol du programme amélioré
	Corrections des problèmes éventuels	Corrections des problèmes éventuels	Corrections des problèmes éventuels
	Contrôle de la marche arrière	Contrôle de la marche arrière	Contrôle de la marche arrière
Séance 5	Ajout d'un capteur arrière pour contrôler la marche arrière	Ajout d'un capteur arrière pour contrôler la marche arrière	Ajout d'un capteur arrière pour contrôler la marche arrière
	Adaptation du programme	Adaptation du programme	Adaptation du programme
	Tests sur sol	Tests sur sol	Tests sur sol
Séance 6	Finition et dernières corrections des programmes	Finition et dernières corrections des programmes	Finition et dernières corrections des programmes
	optionnel: clignotants, feux de recul avec des LEDs	optionnel: clignotants, feux de recul avec des LEDs	optionnel: clignotants, feux de recul avec des LEDs
Séance 7	Présentation du projet	Présentation du projet	Présentation du projet