

Tâches	Membres	Phase 2	Phase 3					Phase 4	Phase 5
		26/01	09/02	02/03	09/03	23/03	30/03	06/04	
Schéma bloc	Tous								
Définition des objectifs	Tous								
Création de l'interface graphique									
Développer fenêtre Tkinter	Etienne								
Algo calcul du meilleur chemin	Samuel								
Communication HM									
Communication PC - nucleo 1	Grégoire- Etienne								
Communication nucleo 1 - RF	Gregoire								
Transmission RF - nucleo 2	Gregoire								
Transmission nucleo 2 vers moteur	Grégoire - Flora								
Visualisation position du robot	Samuel								
Contrôle robot									
Lecture de la vitesse	Flora								
Calcul position	Flora								
Contrôle des moteurs	Florian - Samuel								
Contrôle des directions	Florian								
Asservissement de la vitesse	Florian Flora Samuel								
Mise en place de la batterie	Flora Florian								
Mise en place									
Design du support	Flora-Florian								
Elaboration livrables									
Diaporama de présentation	Florian								
Rapport technique	Tous								