

Identificateur d'activité	Description de l'activité	Unités (1h30)	Calendrier du projet								
			Séquence 7	Séquence 8							
				S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
1.B.1	Étude : modélisation systèmes robotiques	6									
1.B.2	Compréhension modèle Matlab du robot	2									
1.B.3	Étude : commande espace des articulations	4									
1.B.4	Exécution : commande espace des articulations	2									
1.B.5	Étude : commande espace opérationnel	2									
1.B.6	Exécution : commande espace opérationnel	4									
1.B.7	Optimisation des lois de commande	2									
1.B.8	Intégration avec générateur des trajectoires	3									
1.B.9	Intégration avec le robot	3									
2.B.0	Fonction concise des trajectoires et commande	6									
2.B.1	Définition d'environnement de travail (tableau)	2									
2.B.2	Création des fonctions "X" et "O"	2									
2.B.3	Définition de la disposition graphique d'IHM	2									
2.B.4	Définition de données d'entrée nécessaires IHM	1									
2.B.5	L'insertion des objets graphiques	3									
2.B.6	Création et gestion d'événements	2									
2.B.7	Tests, dépannage et intégration	3									
1.A.1	Trajectoire linéaire entre deux point	2									
1.A.2	Calcul du polynôme interpolateur (cas linéaire)	2									
1.A.3	Calcul du cercle	2									
1.A.4	Paramétrisation le cercle	2									
1.A.5	Calcul du angle du arc	2									
1.A.6	Calcul du polynôme interpolateur (cas cercle)	2									
2.A.0	Étude de l'interface et planification	3									
2.A.1	Étude du ROS	3									
2.A.2	Tests turtle_bot utilisant bash/ROS	3									
2.A.3	Tests turtle_bot utilisant bash/ROS/Matlab	3									
2.A.4	Tests turtle_bot utilisant bash/Simulink	3									
2.A.5	Tests you_Bot utilisant bash/ROS	3									
2.A.6	Tests you_Bot utilisant bash/ROS/Matlab	3									
2.A.7	Tests you_Bot utilisant bash/ROS/Simulink	3									
3.1	Préparation du rapport	7									
3.2	Préparation de la présentation	4									