Identificat eur d'activité	Description de l'activité	Unités (1h30)			Ca	len	drier	du p	roje	t					
			Séquence 7		Séquence 8										
				S1	52	丄	S3		54	S5	S6		S7		S8
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													
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	Éxecution: commande espace des articulations	2													
1.B.5	Étude: commande espace opérationnel	2	_												
1.B.6	Éxecution: commande espace opérationnel	4		П											
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				Т									
2.A.0	Étude de l'interface et planification	3													
2.B.0	Fonction concise des trajectoires et commande	6													
2.B.1	Définition d'environnement de travail (tableau)	2				Т									
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 objects graphiques	3													
2.B.6	Création et gestion d'événements	2													
2.B.7	Tests, dépannage et intégration	3													