Tâche	Description	Effort																Effo	ort	Effort	Différ	ence																										
		Prévu	1	2	Jours 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22															Conso	ommé	Restant																										
10	Elaboration et vérification du projet	47		Ĺ	Ť				Ť		Ť	Ī	Ť	Ï	Ĩ	Ĭ		Ì		Ĭ		T											Ī				T					_		001100		Rootunt		
10.10 10.10.10 10.10.20	<u>Définition du projet</u> Cahier des charges Planning	15 6	5	4	3	3 3		2																																				15 6		0 0	0,0	
10.20 10.20.10 10.20.20	Recherche informative Recherche système existants Recherche Technologies	8 5		3	3 4	1																																						7 4	7	1	0,0	
10.30 10.30.10 10.30.20	Etude comparative des solutions Mise en place des solutions Pour ou contre de chaque solution	8 5				3	2 3																																					8		0 0		
20	Choix de la solution	62					Щ.	+		+	#	\perp			-		_	+	$\bot \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \!$	\dashv		-		_				-							H			-										
20.10 20.10.10 20.10.20	Assemblage basique de la solution Croquis de la solution Identifier les différents éléments critiques	5 5					1	1	4																																			7 7		-2 -2	0,0	
20.20	Recherche et commande de composants	20						8	3	7	7 .	4					3					2	1	1	1 1		2																	33	3	-13	0,0)
20.30	Construction CAD	15										5	6	3	4	5		2	!	2	2 4	4 1	4		1		2	4	2	3														50	0	-35	0,0)
20.40	Schéma logique d'information	5												2	2	1																												5	5	0	0,0)
20.50 20.50.10 20.50.20	<u>Algorithmique</u> Schéma d'état du système Algorithme	4 8																							2 2																			4		0 8	0,0	
30	Prototype	26		-	\bot		H	$+ \parallel$	4	$\bot \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \!$	4							\bot	$\bot \Vdash$	\dashv								-							╀											10		
30.10	Contrôle moteur	10																																										0	'	10		
30.20 30.20.10	Mesures capteurs Lecture de valeur sur capteur	8																																										0)	8	0,0)
30.30	Commande proportionelle	8																																										0)	8		
40 40.10	Système final	139		4				_ _	4	┦.	4		_				_ _	Ш.	$\bot \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \!$			_						-						_								-						
40.10.10 40.10.20	Assemblage Montage du sytème Alignement	10 4																			1 1	1 4	3	3	4 3	2								4 6 2 2			3 1	2 1	4 2					52 9		-42 -5	0,0	
40.20 40.20.10 40.20.20 40.20.30 40.20.40 40.20.50	Code Initialisation système Lecture capteurs Commande moteur Première boucle de régulation Seconde boucle de régulation	5 5 5 15																																		2	1 1	1 2 1 2	3					6 1 5 0	5	-1 4 0 15	0,0 0,0 0,0 0,0	0 0
40.20.60	Implémenter première action	10																																										0		10	0,0	0
40.20.70 40.20.80	Implémenter seconde action Implémenter troisième action (facultative/si assez de temps)	10 10																																										0)	10 10	0,0	0
40.20.90 40.30	Implémenter quatrième action (facultative/si assez de temps) <u>Test</u>	10																																										0)	10	0,0	'
40.30.10 40.30.20	Test complet du sytème Debug des problèmes	20 20																																										0		20 20	0,0	
50	Préparation des livrables	85		Ш		-		$\bot \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \!$	$\perp \!\!\! \perp$	$\perp \parallel$	$\perp \! \! \! \! \! \perp$	$\perp \! \! \! \! \! \perp \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \! \!$			Ш				$\perp \! \! \! \! \! \! \! \! \perp$	$\perp \! \! \perp$																	\perp											
50.10 50.20	Documentation Rapport intermédiaire	20 20	1	1			2										4	8	:	10				1		2	3		1	1			1	1			1	-		2	1	1 1		20 22		0 -2	0,0	
50.30 50.40	Rapport finall Présentation PowerPoint	40 5																							1		2 2	4	4	4 4	4	2			2	2	2 2	2 1		8	8 8	8	4	72	2	-32 5	0,0	0
50	Imprévus (20 %)	90					4			3	3	2	7	5	4	6	2		-	2	2 3	3 2	2	3	2 1	3	1 2	2	1	3 1	3	2	2 1	1 1	2	3	1 3	3 2	1					85	5	5	0,0)
	TOTAL	449	6	8	10	10		1	16 1	1	14	11	12	10	10	12	<u> </u>	₋	13	1/1		40		_		39		╂		41				0	Щ		43	3			4	n		42	23	26	0,0	
	IVIAL	443	U	II 0	10	Пт	, 1	· <u> </u>		- 11	14	11	13	10	1 10	12	· II - 3	, .	13	14		40		I		33				41			4	J	1		43			1	4	<u> </u>		42		20	J 0,0	