Date	Événements	Temps (h)	Remarques
07.05.2019			
	Rencontre avec M. Regamey pour relecture et signature du cahier des tâches	1,50	
	Réalisation de la planification initiale du projet	0,50	
	Définition des uses cases et scénarii	2,00	
	Réalisation du mockup de l'interface	1,00	
	Documentation	1,50	
08.05.2019			
	Création du diagramme de flux	3,00	
	Lecture de documentation sur SSH	0,50	
	Mise à jour de la documentation	0,50	
	Mise à jour de la planification	0,50	
	Lecture de documentation sur la caméra du robot	0,50	
	Lecture de documentation sur Tkinter	1,00	
09.05.2019			
	Tutoriel sur la programmation orienté-objet en Python	2,00	
	Mise à jour de la planification initiale et du journal de bord	0,50	
	Implémentation des classes pour l'interface	4,00	
10.05.2019			
	Mise en place du contrôle de version (Git)	0,50	
	Création du diagramme UML	1,00	
	Implémentation basique des classes du schéma UML	2,00	
14.05.2019			
	Montage et tests de fonctionnement du robot	1,00	
	Implémentation des classes de l'interfaces	3,00	Premier jet de l'interface terminé
	Mise en place de Github		Pour le backup des fichiers et consultation externe
	Création d'images bitmap pour l'interface et intégration dans le code	1,00	
	Lecture de documentation sur les événements tkinter	0,50	
15.05.2019			
	Implémentation du contrôle du robot par l'interface graphique	3,00	Modification du diagramme UML
	Inspection du matériel et rediscussion du cahier des charges avec M.Hurni	0,50	
	Documentation	1,50	
16.05.2019		1,50	

			Mon ordinateur plantait lorsque j'essayais de me connecter au wifi avec
			la clé USB. J'ai donc fini par devoir travailler sur mon ordinateur
	Gestion de problème d'infrastructure	2.00	personnel
			L'utilisation des subprocess de python a entrainé un certain nombre de
	Debug	3.50	contraintes avec lesquelles il a fallu composer
		5,55	La technique utilisée actuellement, bien que fonctionnelle, entraîne
			une latence conséquente dans le pilotage. Il est possible que je doive
			reprendre le fonctionnement de mon code pour rendre la connexion
			persistante et l'utiliser d'une autre manière mais j'ai malheureusement
			déjà perdu beaucoup de temps à essayer de faire fonctionner le code tel
	Implémentation du contrôle par l'interface graphique	1,50	quel
17.05.2019		,	
			L'ergonomie de l'interface n'est pas parfaite mais suffisante pour le
	Implémentation de la vue de log + remaniement de l'interface	1,00	moment
	Résolution du problème de clé Wifi USB	0,50	
	Documentation	2,50	
21.05.2019			
	Implémentation de la classe SettingSaver	0,50	Modification du diagramme UML
	Implémentation de la classe NetCamera et Logger		Modification du diagramme UML
	Implémentation des méthodes de la classe App	2,50	Modification du diagramme UML
	Debug	2,00	
	implémentation de l'auto-configuration de l'app	1,00	
22.05.2019			
	Création du script de prise de vue pour le raspberry	1,50	
	Debug	2,00	
	Documentation	1,50	
23.05.2019			
	Debug	4,00	Problème de compatibilité relatifs aux formats d'image
	Documentation	2,50	
24.05.2019			
	Documentation	4,00	Commentaire du code
28.05.2019			
	Debug	1,50	Première version fonctionnelle
	Test	2,00	
	Documentation	3,00	
29.05.2019			
	Documentation	2,50	Relecture et corrections

	Création de la classe Logview	1,00	
	Correction du focus	2,00	
04.06.2019			
	Documentation	3,50	Glossaire, finition, correction, vérification et impression
	Rédaction du résumé	3,00	
05.06.2019			
	Gravure des DVD et rendu	4,00	
lasse	SI-CA2a	90,00	