

Planning Projet : PolyGripper Machine

Numéro semaine	Travail Théo	Travail Adam
1	fermeture/ouverture pince	déplacement sur rails => sur ceux externes
2	système traction/poulie : montée/descente pince	déplacement sur rails => sur ceux internes
3	système tractage : montée/descente pince (suite)	combinaison des deux types de déplacement en un boîtier
4		réalisation du boîtier qui combine le travail des 3èmes semaines Théo/Adam
5	réalisation de la boîte cubique de 60 à 80 cm de côté avec ouverture arrière	ajout de la fonctionnalité de payement
6	connection entre le boîtier et les boutons/leviers	
7	ajout du détecteur de poids	réalisation de l'animation visuelle/auditive démarrage et victoire/défaite
8	vérifications techniques, optimisation de la machine et tests finaux	vérifications techniques, optimisation de la machine et tests finaux