**A FINIR**

* Commande des Servomoteurs : gérer le cas des angles négatifs **(Sophie & Adèle)**
* Commande des Ultrasons : gérer l’affichage sur Putty **(Sophie),** voir le problème des longues distances **(Pierre)** et du pilotage des 2 capteurs en même temps **(Sophie)**
* Commande génération de Son : voir où est le problème (pour passer du PC au Cortex M4) **(Eddy, Justine et Sophie)**
* Mesure du courant consommé : voir où est le problème **(Maxime)**

**A FAIRE**

* Déplacement évolué (& dégradé ?)
* Détection des signaux sonores
* Pilotage du pointeur lumineux (& dégradé ?)
* Calcul des déplacements de la base roulante (& dégradé ?)
* Pilotage du pointeur lumineux (& avec correction = FPGA ?)
* Acquisition des signaux sonores (& dégradés 1/2/3 ?)
* Analyse des signaux sonores (& dégradé ?)