

Gestion des moteurs	20/09	27/09	04/10	11/10	18/10	25/10	01/11	08/11	15/11	22/11	29/11	06/12
Avancer												
Trouver l'échelle °/cm												
Braquer												
Trouver l'échelle de braquage												
Contrôle de la force des roues												
Regulation de la vitesse												
Changer état de la pince												
Gestion des sensors										22/11	29/11	06/12
Mesurer la distance (metre)												
Differentier des couleurs à l'aide du capteurs de couleur												
Comprendre le retour du capteur de pression												
Intelligence										22/11	29/11	06/12
Synchronisation sensor/Activator												
Etalonnage automatique des couleurs												
Reconnaitre une intersection												
Se repérer sur le terrain												
Reconnaitre un robot												
Savoir quand s'arrêter												
Réagir à un contact (palets atteint)												
Réagir à un contact (autre robot)												
Elaboration et codage de la stratégie												
Tests de l'intelligence en situations												
Rendus										22/11	29/11	06/12
Plan de développement												
Plan de tests												
Code source et documentation interne												
Rapport final												
	20/09	27/09	04/10	11/10	18/10	25/10	01/11	08/11	15/11	22/11	29/11	06/12