|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Nom de Tâches** | **IHM / logiciel** | **Décision** | **Hardware** |
| **Qui ?** | **Loan BERNAT x Damien Soubirant** | **Samuel MISSIER x Tobias BRISSAUD** | **Eliott GAUDILLAT x Quentin PHAN** |
| **Quoi ?** | * **Concevoir le logiciel, son interface (cartographie de la map, état du robot, options…), son utilisation** * **Pouvoir piloter le robot de puis le logiciel** | * **Manipuler les données du capteur** * **Envoyer un ordre** * **Transmettre au logiciel les données** | * **Monter le robot** * **Tester les programmes** * **Transformer les ordres en actions Arduino** |