Semaine en cours (relative)	T0	T0+1	T0+2	T0+3	T0+4	T0+5	T0+6	T0+7	T0+8	T0+9	T0+10	T0+11	T0+12	T0+13	T0+14	T0+15	T0+16	T0+17	T0+18	T0+19	T0+20	T0+21	T0+22	T0+23	T0+24	T0+25	
Semaine en cours (absolue)	S7	S8	S9	S10	S11	S12	S13	S14	S15	S16	S17	S18	S19	S20	S21	S22	S23	S24	S25	S26	S27	S28	S29	S30	S31	S32	S33
SRT2M (INSA-SII)	13/02/2017	120/02/2017	27/02/2017	06/03/2017	13/03/2017	20/03/2017	27/03/2017	03/04/2017	10/04/2017	17/04/2017	24/04/2017	01/05/2017	08/05/2017	15/05/2017	22/05/2017	22/05/2017	29/05/2017	05/06/2017	12/06/2017	19/06/2017	26/07/2017	03/07/2017	10/07/2017	17/07/2017	24/07/2017	31/07/2017	07/08/2017
DOCUMENTATION												<u>-</u>															
Recherche du matériel à acquérir et								=				connexion															
réalisation d'un document comparatif								<u> 의</u>				ĕ1															
Création d'un document de spécification								atérielle				- a ∣															
logicielle STBL								;;		₹		⊆∣	=														
Création d'un document de conception								الإ` ا		ا ق		두	두														
logicielle DCL				l				<u>@</u>		robot"		5	.∺														
Ecriture d'un document sur le RPLidar								⊑				S	<u>.</u>														
A2 et son interfaçage avec un Raspberry								티		큥		des	"automatisation														
PI 3								유				اء	ā	1.0								$\leftarrow$					
Etude documentaire sur le SLAM								"intégrati		"contrôle		"gestion	- Ε∣									₹					
Etude documentaire sur ROS							=	<u> </u>		ᆵ		픘	요	SE								SE					
Ecriture d'un document sur ROS							_ ≥	jë		ᅙ		e e	5	◂								S					
Réalisation d'une présentation au format							<u>.</u> HM.	=		8		_00	_@	RELE								<b>M</b>					
Powerpoint				l			∣	<u>:</u>						<u> </u>								=					
MAJ exigences STBL dans un nouveau							됩	ᄖ		Ħ		్ల	ent	~								RELEA					
format Rédaction manuel utilisateur / quides					Į		ément	ément		Incrément		Incrément	2														
							_ ,⊑	Ĕ		- Ε∣		, j	crém														
d'installation centralisés (mkdocs) Mise à niveau de la documentation							Ţ,	•j		آهَ.		5	5														
Commentaires code source avec							2	5		ᅙ		_ ≥	اع														
Doxygen							=	ᄓ		드			_														
ENVIRONNEMENT DE TRAVAIL																											
Installation de QT 5 avec QtCreator sous																											
Windows																			Nexter								
Installation de Linux en dual boot																			⋝								
Installation de QT 5 avec qtCreator sous																			ā								41
Linux																			2								8
Installation ROS sur PC			Ī																Line								stage
Installation de Raspbian sur Raspberry																			⋽								
Installation ROS sur Rasberry																			=								р
Installation de l'apaptateur UART vers																			ă								
USB sur Raspberry																			Dead								Ë
Installation SDK du Lidar sur Rasberry								_																			ш