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
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	###	###	###	###	###	###	###	###	###	###	###	###	###	###	###

ETUDE

- Reconstitution d'une scène en nuages de point à partir de données LIDAR
- Définition de l'architecture physique du projet
- Etude de la SDK du RPLidar A2
- Choix du matériel à acquérir
- Prise en main de ROS
- Création d'un environnement de développement Catkin
- Prise en main de Hector SLAM
- Recherche d'une librairie graphique
- Mise en place de l'architecture logicielle globale
- Etude du protocole de communication du robot

ROS

- Développement du nœud relatif à la carte (ROS -> IHM)
- Développement du nœud relatif à la position du robot (ROS -> IHM)
- Développement d'un nœud relatif à la trajectoire du robot (ROS -> IHM)
- Intégration du nœud de diffusion des données Lidar sur Raspberry Pi3
- Développement d'un nœud de transmission des commandes du robot
- Développement d'un nœud relatif à l'odométrie du robot (Win Emb -> Raspberry PI -> ROS Hector)