

Planification préliminaire générale QuartUS

Période	Combattant		Robot final			
	Programme	Électromécanique	Application mobile	Électromécanique	Programme	Table, pièces, et kiosque
Avant le combattant (10 novembre)	<b>Antoine:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Gestion de l'élaboration du plan du programme</li><li>•Gestion de la programmation</li><li>•Programation</li></ul> <b>Sébastien:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Référence pour l'élaboration du plan du programme</li></ul> <b>Enes:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Programmation</li></ul> <b>Émile:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Programmation</li></ul>	<b>Émile:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Gestion de l'élaboration des parties électromécaniques</li><li>•Gestion de l'implémentation</li><li>•Implémentation</li></ul> <b>Enes:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Implémentation</li></ul>	<b>Sébastien:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Élaboration de l'application</li><li>•Programmation</li><li>•Choix du code implémenté dans l'application vs le programme</li></ul>	<b>Charles, Nicolas, Arnaud:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Test et choix de solution de guidage et déplacement de pièce avant l'implémentation</li></ul>		
				<b>Charles:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Gestion de l'élaboration du déplacement de pièces</li><li>•Gestion de l'élaboration du système de guidage</li><li>•Élaboration</li><li>•Implémentation</li></ul> <b>Nicolas:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Élaboration</li><li>•Implémentation</li></ul> <b>Arnaud:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Collaboration à l'élaboration du système de guidage</li></ul>	<b>Nicolas:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Gestion de la programmation</li><li>•Élaboration du plan de programme</li><li>•Programmation</li><li>•Choix du code implémenté dans l'application vs le programme</li></ul> <b>Charles:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Élaboration du plan de programme</li><li>•Programmation</li><li>•Choix du code implémenté dans l'application vs le programme</li></ul>	<b>Arnaud:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Design de la table et des pièces</li><li>•Implémentation de la partie hors-robot du guidage</li><li>•Construction de la table et des pièces</li></ul>
Après le combattant	N/A	N/A	<b>Sébastien:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Gestion de la programmation</li><li>•Programmation</li></ul> <b>Antoine:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Programmation</li></ul>	<b>Charles:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Gestion de l'implémentation</li><li>•Implémentation</li></ul> <b>Émile:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Implémentation</li></ul>	<b>Nicolas:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Gestion de la programmation</li><li>•Programmation</li></ul> <b>Antoine:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Programmation</li></ul> <b>Émile, Enes, Arnaud:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Programmation des ajouts (DEL, sons, etc.)</li></ul>	<b>Arnaud:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Gestion de la table et du kiosque</li><li>•Finition de la table et des pièces</li><li>•Préparation du kiosque</li></ul> <b>Émile et Enes:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>•Finition de la table et des pièces</li><li>•Préparation du kiosque</li></ul>