

Projet 6 : Planification de Projet

08/06/2018

Rôles :

Matthieu CARTERON	: Chef de projet, planification
Raphaëlle-Elvira	: Responsable de la communication réseau
Robin CALLET	: Responsable de l'étude scientifique
Killian DEROCHE	: Gestionnaire du matériel

Objectifs SMART :

- Concevoir en 18 jours un véhicule automatisé capable de se déplacer et d'analyser son environnement qui comprend :
 - Un algorithme de « path-finding ».
 - Plusieurs capteurs.
 - Quatre roues motrices.
- Mettre en place en 11 jours une interface applicative communiquant par radio avec le robot.

Périmètre :

- La vitesse du véhicule ne doit pas excéder 1 m/s.
- Le robot ne doit pas excéder environs 1 kg.
- Le terrain ne doit pas excéder une superficie de 20 m².
- Aucune soudure ne doit être présente sur la construction.

Livrables :

- L'analyse fonctionnelle.
- Compte-rendu du matériel utilisé.
- Compte-rendu de l'étude scientifique.
- Robot fonctionnel.
- Un bilan personnel de chacun des membres de l'équipe.

Tâches à accomplir :

A	: Effectuer une étude préliminaire	[/]	(2 jours)
B	: Effectuer une étude scientifique	[/]	(2 jours)
C	: Construire un prototype	[A, B]	(2 jours)
D	: Mesurer les écarts entre calculs et expérience	[A, B]	(2 jours)
E	: Implémenter les capteurs	[A, B]	(6 jours)
F	: Réaliser l'algorithme de détection	[/]	(14 jours)
G	: Mettre en place la communication réseau	[A, B]	(18 jours)
H	: Écrire l'application de contrôle	[/]	(8 jours)

Diagramme PERT :

Le diagramme PERT permet d'identifier les différentes tâches, leur priorité et leur temps de réalisation min./max. :

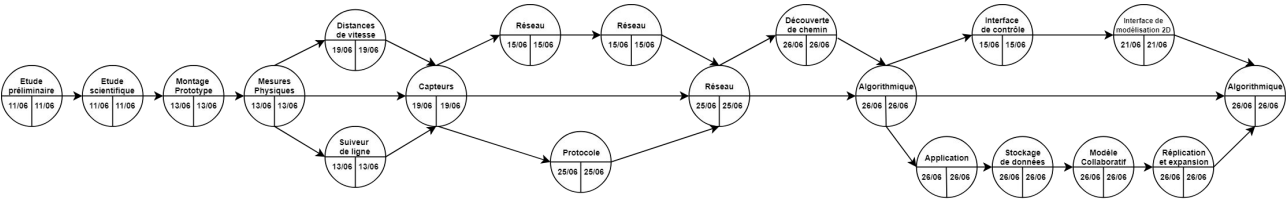
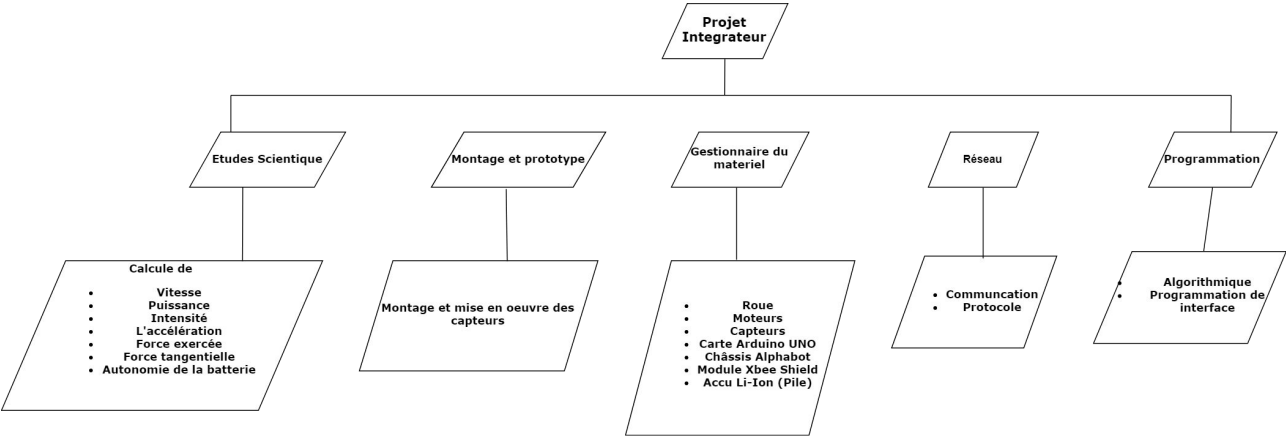


Diagramme WBS :

Le diagramme WBS permet de grouper les tâches dans des unités de travail :



Grille d'analyse REX :

Critères	Indicateurs	OUI	NON	Observations	A capitaliser
Pertinence					
Cohérence					
Synergie					
Efficacité					
Efficienne					
Durabilité					
Impact					
Flexibilité					