

Release 1		
Sprint n°	Exigence	Priorité de l'exigence
Sprint 1	Prise en main du fonctionnement de ROS	1
	Prise en main du fonctionnement de Turtlebot sous ROS	2
Sprint 2	Prise en main du code existant	1
Sprint 3	Tester les limites du code déjà existant	2
	Réaliser les livrables de fin de première release	1

Release 2		
Sprint n°	Exigence	Priorité de l'exigence
Sprint 1	Remaniement du code existant	1
	Réalisation de tests de précision sur le code existant	2
Sprint 2	Début de la conception de trajectoire	1
Sprint 3	Fin de la conception de trajectoire	2
	Visualisation d'amer	2
	Traitement de cartes	2
	Réaliser les livrables de fin de deuxième release	1

Release 3		
Sprint n°	Exigence	Priorité de l'exigence
Sprint 1	Recherche d'amer/Asservissement	2
	Correction des divers bugs existants	2
	Remaniement du fichier launcher	1
Sprint 2	Arrêt via bumpers	2
	Localisation (Kalman)	2
	Détection d'obstacle	2
	Fusion/tests d'intégrations	2
	Création du flyer	1
	Création du poster	1
	Réaliser les livrables de fin de troisième release	1
Sprint 3	Préparation de la journée du département	1
	Préparation de la présentation flash	1