

| | Release 1 | Release 2 | Release 3 |
|----------------------------|---|--|--|
| étude du travail existant | -Apprentissage de la librairie ROS -Étude des limites des ressources existante - Test | - Révision du code existant | / |
| Traitement de carte | / | - Interface - Traitement d'image - Conversion de position | - Interface - Ajout d'obstacle |
| Détection d'obstacle | / | - Étude des capteur de la Turtlebot | - Création de fonction d'évitement |
| Visualisation d'amers | / | - Étude des limites de vision de la Kinect - Détection des zones de visibilité des AR code - Positionnement - Asservissement - Filtre de Kalman | - Asservissement - Détection d'amer et relocalisation en mouvement - Finition filtre de Kalman |
| Conception de trajectoires | / | - PRM - A* dans un graphe cyclique - Béziars - Détection de collision | - Intégration de la visualisation et détection d'obstacle - Suiveur de trajectoire (commande) |
| Management | - Gestion du trello - Gestion du GitHub - Prise de rendez-vous avec les clients | - Gestion du trello - Gestion du GitHub - Prise de rendez-vous avec les clients | - Gestion du trello - Gestion du GitHub - Prise de rendez-vous avec les clients |
| Documentation | -Réalisation d'un PDDQ -Réalisation d'une roadmap -Réalisation d'une analyse de risque -Réalisation d'un arbre produit -Rapports de réunions -Présentation | - Amélioration du PDDQ - Amélioration de la roadmap - Rapports de réunions - Manuel d'utilisation - Manuel de développement - État de l'art | -Amélioration du PDDQ -Manuel d'utilisation -Manuel de développement -Livrables (flyer, poster, code, slides) |
| Test | -Test du code existant | - Test unitaire - Test d'intégration - Validation | -Test unitaire -Test d'intégration -Validation |
| État de l'art | Début de recherche d'article | Livraison de l'état de l'art | / |