	Sept	Sept Octobre				Novembre [Déc	Décembre Janvier						Février					
Rapport de conception = RC		38	39	_		42	43	44			47				51	52	_		2 3	3 4	5		_
Pré-étude : 09/10																							
Mise en place du scénario																							
Recherche des capteurs																							
Rédaction du raport																							
Conception partie HW : 08/11 VF																							
Réalisation PCB 1 Alim (à minima Schematic sous Kicad)																							
Réalisation PCB 2 Pont en H (à minima Schematic sous Kicad)																							
Réalisation PCB 3 interface capteur (min Schematic Kicad)																							
Réalisation PCB 1 - RC																							
Réalisation PCB 2 Pont en H - RC																							
Réalisation PCB 3 interface capteur - RC																							
Réalisation PCB 1 Alim Version Finale																							
Réalisation PCB 2 Pont en H Version Finale																							
Réalisation PCB 3 interface capteur Version Finale																							
ntégration																							
Achat capteur(s)																							
Achat composants BOM																							
Soudure PCBs																							
Conception partie SW et tests : 13/12																							
Séquenceur sur STM32 fonctionnel + RC																							
Traitement capteur RFID + RC																							
Fraitement du mouvement basique + RC																							
Traitement capteur télémètres à ultrason + RC																							
Traitement capteur LIDAR + RC																							
Traitement communication (ZIGBEE + I2C + SPI +UART) + RC																							
IHM basique																							
Traitement du mouvement complexe (obstacles sur 3 angles)																							
Traitement mvt complet (obstacles sur 360° + suivie personne)																							
Fraitement du bras à 6 axes																							
Programme global (intégration)																					n pré		-
IHM complète																				2	<mark>2 jan</mark>	vier	202
Rapport technique																							
Rédaction du rapport																							

