GANTT CHART ROB3 Project			du projet Wiki Fa	<u>iblabSU</u>								
PROJECT TITLE			GANTT CHART ROB3 Project			COMPANY NAME	Les ROBBBB					
PROJECT PARTICIPANT			MOUSSAY Raphael, , ORIEUX Jean, BENRABIA Sofiane, PINART MENUGE Stanislas, MARDIKIAN Gaelle, VALCIUS Yves Harold				DATE 13/2/2025					
Advancement			#REF! #REF!									
TASK TITLE	DESCRIPTION	TASK OWNER	PCT OF TASK COMPLETE	13/02/2025		06/03/2025	20/03/2025		3/4/2025		15/05/2024	04/06/2024
CAO (Responsable : Raphael)			100,00%					Manifest	tation devant la	a fac		
Test Découpe laser	Liason entre les plaques, trou pour les roulements	Raphaël	100,00%									
Modelisation sur Solidworks	Ensemble des pièces	Raphaël	100,00%									
Création des fichiers DXF	Fichier dxf pour chaque pièce à couper	Raphaël	100,00%									
Découpe laser	Utilisation de la Trotec Speedy 1000	Raphaël	100,00%									
Montage Robot	Assemblage des pièces	Jean	100,00%									
Dimensionnement	Mesure et calculs pour le bras de la pince	Stanislas	100,00%									
Equations	Mouvement pour attraper l'objet quelque soit sa taille	Sofiane	100%									
Bouton poussoir	Découpe et labdeck	Jean										
ELECTRONIQUE (Responsable : Gaelle)			100,00%									
Cablage moteurs +arduino	Code et branchements	Gaëlle	100,00%									
Branchement moteur et bus CAN	Communication entre pince et arduino	Gaëlle	100,00%									
Mise en commun codes moteurs et lidar	Commander les moteurs en fonction de la distance récupérée	Gaëlle	100,00%									
Cablage des lidars		Gaëlle	100,00%									
Recharge des batteries		Jean	100,00%									
INFORMATIQUE (Responsable : Yves Harold)			100,00%									
Test ultrason + Documentation	Savoir ce que renvoit le detecteur, est-ce possible de détecter une hauteur ? l'angle fait entre un objet le robot ?	Harold	100,00%									
Test moteur + Documentation	Comment faire la liaison moteur <> arduino ? La fonction de transfert associé avec les bonnes unités ? La conversion de la consigne/commande ? Commande en vitesse ?	Harold	100,00%									
Odométrie	Mesure en distance et angle	Harold	100,00%									
Détection des bornes	Changer la vitesse et l'angle à son approche	Gaëlle	100,00%									
Saisir l'objet	Hauteur et distance ?	Gaëlle	100,00%									
Relâcher l'objet	omment le laisser droit au bon endroit	Gaëlle	100,00%									
Avance après la balise		Stanislas	100,00%									
Bouton poussoir	Code	Raphaël	100,00%									
Assembage des fonctions et code complet		EVERYBODY	100,00%									
Rapport		Sofiane										