|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Mouvement du robot  \*Aymeric R.\* |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Mouvement de la tourelle  \*Sylvain M.\* |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Communiquer avec la tourelle  \*Sylvain M.\* |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Structure provisoire robot  \*Aymeric R.\* |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Communication télécommande/ robot  \*Aymeric R.\* |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Affichage sur l’écran de la télécommande  \*Sylvain M.\* |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Structure robot  \*Aymeric R.\*  \*Sylvain M.\* |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Structure télécommande  \*Aymeric R.\*  \*Sylvain M.\* |  |  |  |  |  |  |  |  |  |