

Fiche RDV Client

Date	09/11/2023
Sprint n°	7
Groupe	Benoit PaiROB
PO	Ludovic Mustière

Bilan des actions effectuées présentées au client

La position du robot est détectée.

Le robot détecte la balle de tennis la plus proche.

Le robot suit en cap la position de la balle la plus proche.

Le robot passe du contrôle automatique au contrôle manuel.

Attentes client

Le client souhaite :

- Avoir un robot qui atteint la balle la plus proche

Actions à prendre

ID	Description	Echéance prévi. (N° Sprint)
	Continuer le scénario choisi à la précédente réunion (rappel : - Ramasser des balles de tennis classiques (jaune),	1 sprint
