# 分工

队长：梅济东

队员：王钰源，谢海涛，张博伟

软件组：梅济东，王钰源

机械组：谢海涛，张博伟（机械组可能负责最后的操作）

# 总的要求

1. 全员需要认真完成自己的任务，积极参与讨论。有时可能需要自学一些东西，希望大家不要畏难。
2. 每天给大家的任务都不会太多，大家先要保证质量，其次再追求速度。
3. 争取每周定下两天在群里讨论一下，有什么问题可以在那时候集中反馈。（过年的一周除外）。每周三，周六的下午三点。
4. 虽然只是参加一下，没什么具体的目标，但还是希望大家能够尽力去做。
5. 28号之前争取把自控和机械臂调试完成。
6. 先这么多，以后有啥再在群里说吧。

# DDL（暂定，根据实际情况调整）

1.17

全员：确定基础事项：1.分工；2.周几讨论；3.计划表合不合适，哪里需要修改。

1.18-1.24

全员：让小车动起来（供电问题，接线问题）；

机械组：小车的循迹、超声波模块安装和底层排线；讨论出机械臂的大致构思，确定材料和大致采购项目。

软件组：复习arduino的代码；完成小车基本的前进，后退，转向等代码。

1.25-1.31

机械组：进一步完善机械臂的设计，完成采购；完成小车基本运动的测试；完成仿制自控场地的搭建（有条件的话）。

软件组：进一步完善小车的基本运动代码；完成一部分循迹和超声波的代码

2.1-2.7

机械组：开始组装机械臂；完成小车循迹和超声波的测试

软件组：完成其余的循迹和超声波代码

2.8-2.14

休息

2.15-2.22

机械组：完成机械臂的组装；完成循迹和超声波的二次测试

软件组：完善循迹和超声波代码