

	9/30/2019	10/7/2019	10/14/2019	10/21/2019	10/28/2019	11/4/2019	11/11/2019	11/18/2019	11/25/2019	12/2/2019	12/9/2019
<b>Mathieu</b>	Mise en place du capteur à ultrason. Méthode pour prendre les distances, les stocker dans un tableau et les retourner		Gérer la synchronisation des moteurs. Méthode avancer avec un paramètre de temps. Méthode reculer avec paramètre de temps. Méthodes avancer et reculer sans temps. Méthode d'arrêt		Interruption pédagogique	Méthode rotation avec moteurs synchronisés avec paramètre d'angle et de temps.Méthode détection d'un objet.	Jour férié	Méthode détection d'un objet.Méthode distinction des murs et des palets. Méthode pour reculer à la detection d'un mur	Méthode reconnaissance d'un palet (renvoie d'un boolée). Méthode renvoyant un booléen pour savoir si le palet a effectivement été ramassé.	Continuer sur la distinction entre palet et mur (finalisation). Rédaction du programme final	Test final puis compétition
<b>Clémence</b>	Mise en place de l'échancier	Mise en place du cahier des charges	Mise en place du capteur couleur. Stockage des couleurs.	Mise en place de l'outil de partage de code (GitHub)	Interruption pédagogique	Consruction de la boussole. Méthode d'orientation avec un paramètre d'angle.Méthode calculant un nouvel angle à partir de la position avec un paramètre angle.	Jour férié	Méthodes de direction : trouver le Nord, le Sud , l'Ouest et l'Est	Recalibrage du robot à partir de l'état actuel et de la boussole	Rédaction du bilan	Test final puis compétition
<b>Margaux</b>	Mise en place de l'échéancier	Mise en place du cahier des charges	Mise en place du capteur couleur. Stockage des couleurs.	Construction d'un fichier couleur, méthode colorimétrie en stockant les valeurs dans une map dans le fichier.	Interruption pédagogique	Méthode renvoyant un tableau de float à partir des couleurs perçues en temps réelles. Méthode getColor en comparant les couleurs instantannées et la map et retournant la couleur	Jour férié	Mise en place du capteur tactile. Méthode renvoyant un booléen d'activation du capteur.Méthode pour avancer jusqu'au palet avec accès aux pinces. Méthode pour poser le palet dans le camp adverse à l'aide de la ligne blanche	Méthode pour récupérer le 1er palet . Rédaction du plan de test	Rédaction du programme final	Test final puis compétition