

# Untitled Gantt Project

Feb 8, 2013

<http://>

Project managers:

Daniel Thibodeau

Dates:

Jan 25, 2013 - Apr 26, 2013

Complete:

36%

Tasks:

138

People:

8

## Tasks

Name	Begin date	End date
Vision numérique	1/29/13	3/8/13
Prototypage	1/29/13	2/10/13
Kinect	1/29/13	2/8/13
Recherche sur la Kinect / Librairies	1/29/13	2/5/13
Tester la Kinect	2/5/13	2/8/13
OpenCV	1/29/13	2/5/13
ROS + support	1/29/13	2/10/13
Détecter les obstacles	2/12/13	3/8/13
Développer l'algorithme de localisation des obstacles	2/12/13	2/27/13
Tester l'algorithme de détection des obstacles	2/28/13	3/8/13
Lire le cube	2/13/13	3/7/13
Développer l'algorithme de lecture du cube	2/13/13	2/22/13
Tester l'algorithme de lecture du cube	2/23/13	3/7/13
Localiser le robot	2/12/13	3/7/13
Développer l'algorithme de localisation du robot	2/12/13	2/26/13
Tester l'algorithme de localisation du robot	2/27/13	3/7/13
Communication	1/29/13	3/6/13
Choix du microcontrôleur	1/29/13	2/4/13
Prototypage	1/29/13	2/5/13
Microcontrôleur	1/29/13	2/5/13
Mac mini - connection WiFi	1/29/13	2/5/13
Recevoir le signal de l'antenne	1/29/13	2/27/13
Concevoir un circuit de réception du signal	1/29/13	2/4/13
Implémenter le circuit de réception	2/5/13	2/19/13
Tester la communication avec le microcontrôleur	2/20/13	2/27/13
Communiquer entre le robot et la station de base	2/11/13	3/3/13
Tester la communication WiFi	2/11/13	3/3/13
Communiquer entre le Mac mini et le microcontôleur	1/29/13	2/23/13

## Tasks

Name	Begin date	End date
Prototypage	1/29/13	2/2/13
Tester le port UART sur le microcontrôleur	1/29/13	2/2/13
Coder un terminal série avec bits de parité sur le Mac mini	2/11/13	2/22/13
Tester la communication entre Mac mini et microcontrôleur	2/23/13	2/23/13
Commander les moteurs	2/11/13	3/6/13
Tester le pwm sur le microcontrôleur	2/11/13	2/15/13
Tester l'encodeur à quadrature sur le microcontrôleur	2/11/13	2/15/13
Tester des solutions pour les 2 QEI manquants	2/11/13	2/15/13
Faire l'identification des moteurs	2/16/13	2/16/13
Concevoir l'asservissement des moteurs	2/17/13	2/26/13
Tester l'asservissement	2/27/13	3/6/13
Transmettre les images de la caméra vers le Mac mini	2/11/13	2/11/13
Prototypage	2/11/13	2/11/13
Tester la caméra	2/11/13	2/11/13
Contrôler la position de la caméra	2/11/13	2/11/13
Contrôler le préhenseur du crayon	2/5/13	2/12/13
Concevoir le préhenseur	2/5/13	2/8/13
Implémenter le préhenseur	2/9/13	2/9/13
Concevoir un circuit de contrôle du préhenseur	2/11/13	2/11/13
Tester le préhenseur	2/12/13	2/12/13
Déplacement	1/29/13	2/22/13
Se déplacer sans toucher les obstacles	1/29/13	2/10/13
Tester les moteurs	1/29/13	2/1/13
Représentation spatiale de la table dans le logiciel	1/29/13	2/10/13
Préparation de l'algorithme de pathfinding	1/29/13	2/10/13
Montage mécanique	2/11/13	2/22/13
Traitement numérique	2/1/13	3/8/13

## Tasks

Name	Begin date	End date
Contrôler le robot pour le dessin	3/7/13	3/7/13
Décoder le signal d'antenne	2/1/13	2/1/13
Concevoir le circuit de décodage	2/1/13	2/1/13
Implémenter le circuit de décodage	2/1/13	2/1/13
Choisir le cube selon le signal d'antenne	2/28/13	2/28/13
Résoudre le sudocube	3/8/13	3/8/13
Coder l'algorithme de résolution	3/8/13	3/8/13
Alimentation	2/1/13	2/20/13
Utiliser une pile rechargeable	2/1/13	2/19/13
Sélectionner et acheter une pile	2/1/13	2/2/13
Concevoir un circuit d'alimentation électrique	2/5/13	2/11/13
Implémenter le circuit d'alimentation	2/12/13	2/19/13
Concevoir un support pour la batterie	2/4/13	2/11/13
Alimenter les moteurs	2/20/13	2/20/13
Alimenter l'ordinateur (boost 24V)	2/4/13	2/7/13
Alimenter les différents périphériques	2/20/13	2/20/13
Affichage	1/29/13	3/9/13
Afficher le cube résolu	3/9/13	3/9/13
Allumer la DEL lorsque tâche complétée	2/11/13	2/11/13
Faire un circuit pour la DEL	2/11/13	2/11/13
Afficher la trajectoire optimale calculée	2/11/13	2/11/13
Afficher la position réelle	3/8/13	3/8/13
Afficher le message de fin	2/11/13	2/11/13
Afficher sur le LCD	1/29/13	2/2/13
Prototypage	1/29/13	2/2/13
Tester le LCD	1/29/13	2/2/13

## Tasks

Name	Begin date	End date
Documentation	1/26/13	2/26/13
DPF	1/31/13	2/5/13
DPF itération 1	1/31/13	2/4/13
DPF itération 2	2/5/13	2/5/13
Diagramme de classes	1/29/13	2/9/13
Diagramme de classes itération 1	1/29/13	2/4/13
Diagramme de classe itération 2	2/5/13	2/9/13
Diagramme de contexte	1/28/13	2/8/13
Diagramme de contexte itération 1	1/28/13	2/4/13
Diagramme de contexte itération 2	2/5/13	2/8/13
Diagramme des cas d'utilisation	1/26/13	2/9/13
Use Case itération 1	1/26/13	2/5/13
Use Case itération 2	2/6/13	2/9/13
Diagramme de séquences	2/5/13	2/5/13
Diagramme des fonctionnalités	2/12/13	2/26/13
Diagramme des fonctionnalités itération 1	2/12/13	2/19/13
Diagramme des fonctionnalités itération 2	2/20/13	2/26/13
Description des prototypes	2/5/13	2/8/13
Prototype - alimentation	2/5/13	2/8/13
Prototype - microcontrôleur	2/5/13	2/8/13
Prototype - antenne	2/5/13	2/8/13
Prototype - préhenseur	2/5/13	2/8/13
Diagramme physique	2/11/13	2/19/13
Diagramme physique itération 1	2/11/13	2/19/13
Registre de risques	2/11/13	2/19/13
Registre de risques itération 1	2/11/13	2/19/13
Plan de tests	2/11/13	2/19/13
Plan de tests itération 1	2/11/13	2/19/13
Plan d'intégration	2/11/13	2/11/13

## Tasks

Name	Begin date	End date
Rapport1	1/29/13	2/10/13
Ecrire les textes pour le livrable 1	1/29/13	2/8/13
Réviser les diagrammes	2/7/13	2/7/13
Assemblage du rapport 1	2/9/13	2/10/13
Réviser le rapport 1	2/9/13	2/10/13
Présentations orales	2/11/13	2/11/13
Présentation livrable 2	2/11/13	2/11/13
Gabarit powerpoint pour présentations	2/11/13	2/11/13
Gestion	1/29/13	2/12/13
diagramme de Gantt	2/4/13	2/8/13
Gantt itération 1	2/4/13	2/5/13
Gantt itération 2	2/6/13	2/8/13
tableaux des tâches hebdomadaires	1/29/13	2/12/13
semaine 1	1/29/13	1/29/13
semaine 2	2/5/13	2/5/13
semaine 3	2/12/13	2/12/13
Réunions	1/25/13	2/1/13
Réunion 1	1/25/13	1/25/13
Réunion 2	1/29/13	1/29/13
Réunion 3	2/5/13	2/5/13
Livrables	2/11/13	4/1/13
Livrable 1	2/11/13	2/11/13
Livrable 2	3/8/13	3/8/13
Livrable 3	4/5/13	4/5/13
Livrable 4	4/19/13	4/19/13

Tasks

Name	Begin date	End date
Intégration	2/12/13	3/15/13
Concours	4/18/13	4/18/13
Reprise	4/25/13	4/25/13

## Resources

Name	Default role	
Diane Fournier	developer	microcontrôleur
Imane Mouhtij	developer	vision - Kinect
Daniel Thibodeau	project manager	alimentation, circuits de contrôle
Émile Arsenault	developer	alimentation, circuits de contrôle
Francis Valois	developer	alimentation, circuits de contrôle
Pierre-Luc Buhler	developer	microcontrôleur
Olivier Sylvain	developer	vision, traitement de données
Philippe Bourdages	developer	vision, traitement de données

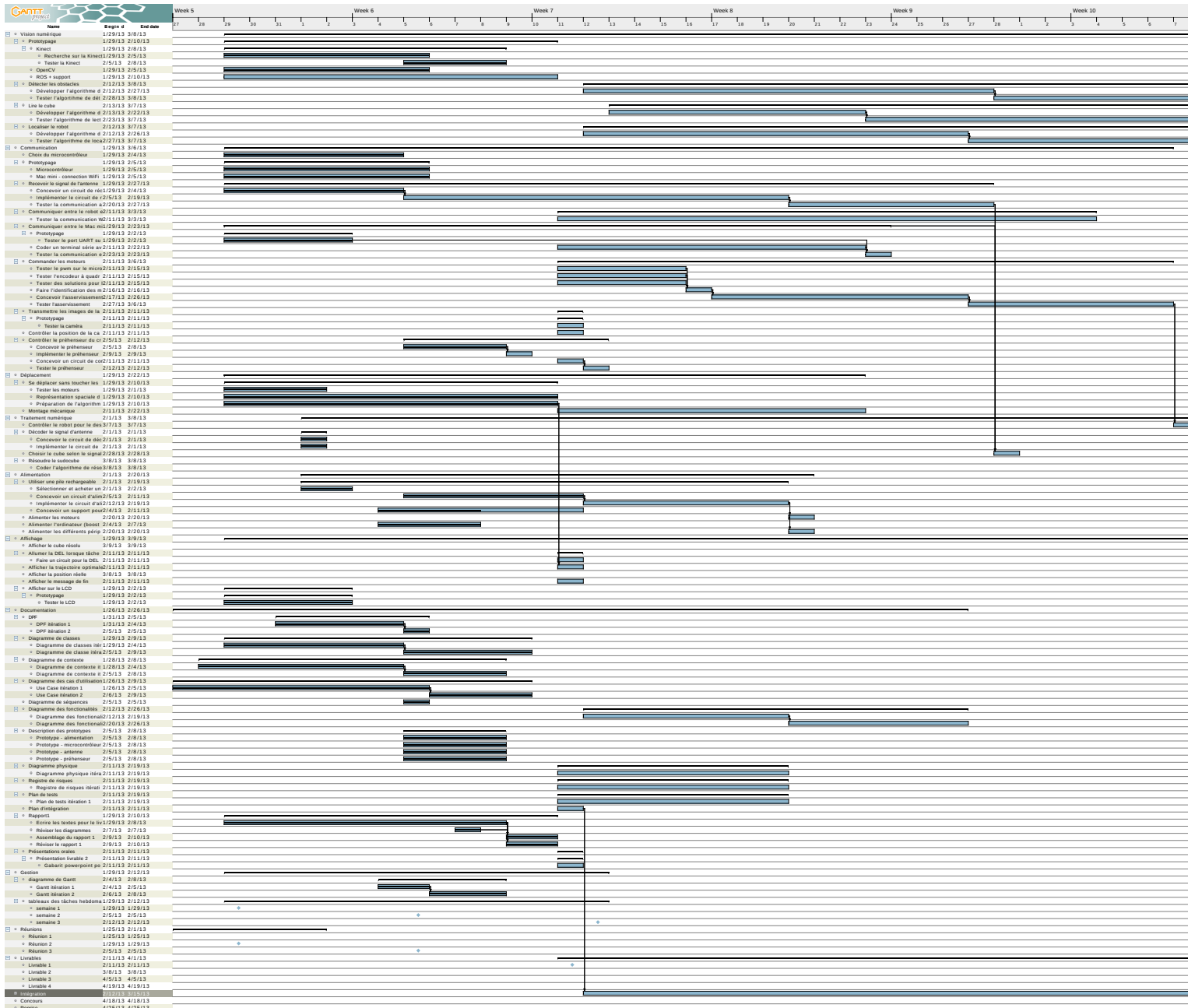


## Untitled Gantt Project

### Gantt Chart

Feb 8, 2013

9



Resources Chart

