Untitled Gantt Project

Feb 8, 2013

http://

Project managers: Daniel Thibodeau

Dates: Jan 25, 2013 - Apr 26, 2013

Complete: 39% Tasks: 125 People: 8

Name	Begin date	End date
Vision numérique	1/29/13	2/23/13
Recherche sur la Kinect / Librairies	1/29/13	2/5/13
Prototypage de la Kinect	2/6/13	2/8/13
Détecter les obstacles	2/11/13	2/11/13
Lire le cube	2/11/13	2/23/13
Développer l'algorithme de lecture du cube	2/11/13	2/22/13
Tester l'algorithme de lecture du cube	2/23/13	2/23/13
Localiser le robot	2/5/13	2/23/13
Tester la Kinect	2/5/13	2/8/13
Concevoir l'algorithme de localisation du robot	2/11/13	2/22/13
Tester l'algorithme de localisation du robot	2/23/13	2/23/13
Communication	1/29/13	3/3/13
Choix du microcontrôleur	1/29/13	2/4/13
Recevoir le signal de l'antenne	1/29/13	2/20/13
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	2/20/13
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
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	2/20/13
Tester le pwm sur le microcontrôler	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

Name	Begin date	End date
Concevoir l'asservissement des moteurs	2/17/13	2/19/13
Tester l'asservissement	2/20/13	2/20/13
Transmettre les images de la caméra vers le Mac mini	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	2/1/13	2/1/13
Représentation spaciale 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	2/24/13
Contrôler le robot pour le dessin	2/21/13	2/21/13
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	2/24/13	2/24/13
Résoudre le sudocube	2/24/13	2/24/13
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

Name	Begin date	End date
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	2/25/13
Afficher le cube résolu	2/25/13	2/25/13
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	2/24/13	2/24/13
Afficher le message de fin	2/11/13	2/11/13
Afficher sur le LCD	1/29/13	2/2/13
Tester le LCD	1/29/13	2/2/13
Documentation	1/26/13	2/19/13
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

Name	Begin date	End date
Use Case itération 2	2/6/13	2/9/13
Diagramme de séquences	2/5/13	2/5/13
Diagramme des fonctionalités	2/11/13	2/12/13
Diagramme des fonctionalités itération 1	2/11/13	2/11/13
Diagramme des fonctionalités itération 2	2/12/13	2/12/13
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
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	2/8/13

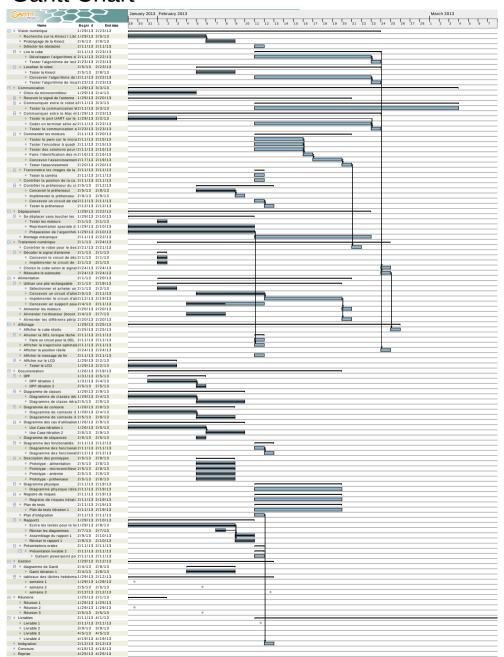
6

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

Resources

Name	Default role	
Diane Fournier	developer	microcontrôleur
lmane 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

Gantt Chart



Resources Chart

GANTT project	\Rightarrow	₹	January 20	13 Februa	ry 2013	1_ 1_		1. 1	11		11		1 1	1	11	11		1	1	Ma	arch 20	13		I
Name	Default role		29 30 31	1 2	3 4	5 6	5 7 8	9 10	11 1	12 13	14 15	16 17	18 19	20	21 22	23	24 25	26	27 28	3 1	2	3 4	5	6 7
⊕ Diane Fournier	developer	microcontrôleur	3	2%	22% 329	% 45%	20%	10%		10%			5	%		5%								
	developer	vision - Kinect		11%		22%	13%																	
■ Daniel Thibodeau	project manager	alimentation, circ	5%	15%	5% 7%	6 27%	16%	29%	8%	6%		2%												
● Émile Arsenault	developer	alimentation, circ	4%	21%	4% 8%	6 24%	14% 10	% 29	6															
Francis Valois	developer	alimentation, circ	7%	17%	7%	17%	7%	43%	4%			19	%											
Pierre-Luc Buhler	r developer	microcontrôleur	5%	10	%	20%	15% 20% 15	% 5%		10%			5	%		5%								
Olivier Sylvain	developer	vision, traitement		9%		22%	12%	7% 4%	ó															
Philippe Bourda	a developer	vision, traitement		5%		23%	5%																	

9