

Projet SE3A : Amélioration du Robot MT

Polytech Marseille

Date de début du projet :

12/04/2019

Incrément de défilement :

0

Marqueur de jalon :

1

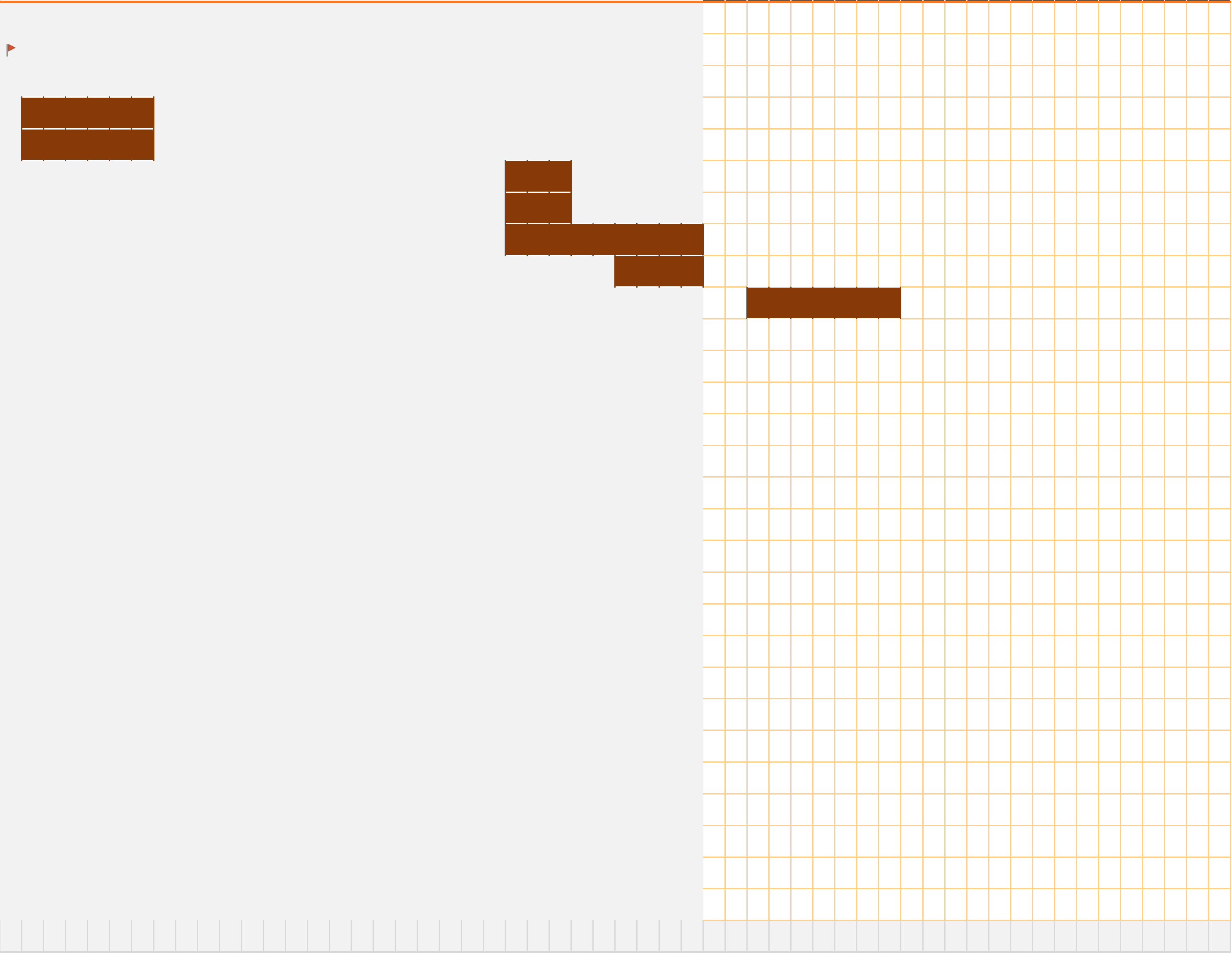
<

>

avril													mai																																										
12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	1	2	3	4	5	6
v	s	d	l	m	m	j	v	s	d	l	m	m	j	v	s	d	l	m	m	j	v	s	d	l	m	m	j	v	s	d	l	m	m	j	v	s	d	l	m	m	j	v	s	d	l	m	m	j							

Description du jalon	Affecté à	Avancement	Début	Nombre de jours
----------------------	-----------	------------	-------	-----------------

Definition du Gant	All		12/04/2019	1
Regler les problemes Git				
Contrôle moteur manuel	Donovan, Jeremy, Pierre		12/04/2019	8
Algorithme de reconnaissance d'image (tenseurflow)	Amel, Nathan		12/04/2019	8
Interface rasp-robot	Pierre, Nathan		04/05/2019	5
Récupérer le flux video de la camera	Jeremy, Amel		04/05/2019	5
Algorithme de control moteur	Donovan, Jeremy, Pierre		04/05/2019	11
Appliquer le tenseurflow au flux video	Nathan, Amel		09/05/2019	6
Test final	All		15/05/2019	9



Pour ajouter des données, insérez des lignes AU-DESSUS de celle-ci.