							基本	基本設計			夏季休暇(校舎閉鎖8/10-8/18)				詳細設計・試作1		詳細設計・試作2						パート開発				システム統合				システム	統合確認	システム試験・改良				発表会準備	発表会		
大項	目詳	#細項目	担当者	特記事項	完成日	目標完成日	7月5日 7月1 (第12週) (第1:	12日 7月19日 3週) (第14週)	8月9日	8月19日	8月23日	8月30日	9月17日		10月4日 (第16週)	10月7日 (第16週)	10月11日 (第17週)	10月15日 (第17週)	10月18日 (第18週)	10月21日 (第18週)	10月25日 (第19週)	10月28日 (第19週)	11月1日 11月8 (第20週) (準備	8日 1 旧) (i	11月9日 11月10日 (高専祭) (高専祭)	11月	113日 11月1	15日 11月	318日 11月 21週) (第2	22日 11月 2週) (第3	22月	12月2日 (第23週)	12月6日 (第23週)	12月9日 (第24週)	12月13日 (第24週)	12月16日 (第25週)	12月20日 (第25週)	1月6日 (第26週)	1月10日 (第26週)	1月11日
	Х	カ基本設計				7月19日																			'															
	Х	カ詳細設計	×л		8月	8月23日																																		
	2	力統合				10月4日	İ																																	
		:体統合				11月8日																																		
	8	品加工		加工依頼・手加工		9月17日																																		
	Д	ポットアーム設計				8月23日																																		
	Д	ボットアーム実装				10月4日	1																																	
メナ	b 1	「リッパー設計		チラシ用・スマホ用・紙コップ用		8月23日																																		
	7	「リッパー実装	横山翔琉			10月4日																																		
	0	]転機構設計	96M79346			8月23日																																		
		[転機構実装				10月4日																																		
	給	<b>計                                    </b>				8月23日																																		
	給	紙機構実装				10月4日																																		
		例如回路BOX設計	松浦純			8月23日	1																	- 1																
	81	例御回路BOX実装	144,446.00			10月4日																				L														
	7	プトウェア基本設計	ソフト																																					
	y	フトウェア詳細設計																																						
		フトウェア統合																																						
	숲	:体統合				11月8日																																		
	走	行体制御プログラム設計		PWM · PID																																				
	走	行体制御プログラム実装																																						
	Д	ポットアーム制御プログラム設計	清拓実																																					
	Д	ボットアーム制御プログラム実装																							<b>ヴェチル</b>															
		O操作・監視プログラム設計		アナログ・デジタル																					デモ動作															
		0操作・監視プログラム実装																							操縦体験															最優秀賞
		・バイス間通信		UART																																			CA 15C.77 3 C	
ソフ		Arduino≒Raspberry Pi≒Jetson Nano)股	平沢快斗	O/IIII																					目指したい															
	デ	・バイス間通信																					'																	
		Arduino≒Raspberry Pi≒Jetson Nano)実																																						
		ボットアーム角度計算プログラム設計																																						
		1ポットアーム角度計算プログラム実装																																						
	画	像認識設計	<b>李航輝</b>			$\perp$																																		
		像認識実装																																						
		排型AI設計																_																						
		批型AI実装																			_																			
		RAM(RPLiDAR)設計		UART																																				
		RAM(RPLiDAR)実装																																						
		/ebアプリ設計	上原涼介		9月27日																																			
		/ebアプリ実装		10月11日	10月11日																				-															
		レキ基本設計																																						
		・レキ詳細設計	エレキ	F																																				
エレキ				<b> </b>	-	11 0 0 0																		_		1														
		:体統合 (原回路(7.2V)設計		サーポモータ用	-	11月8日 8月9日																				1														
		(原回路(7.2V)設計 (原回路(7.2V)実装		ソーホモーメ州	-	8月9日																		- 1		1														
		(原回路(7.2V)美装 (原回路(12V)設計	宇佐見 祥	ギアードモータ用	-		1																			1														
		(深回路(12V)設計 (深回路(12V)実装	-	マノートモーメ州	7-1-t-ym 8/191	9H 3E																		- 1		1														
		(深回路(12V)実験 R圧監視回路設計				-																				1														
		I工監視回路収証 I工監視回路実装	仲谷 天芽			-																				1														
		に工版代目的失敗 ・ープル作成	111111111111111111111111111111111111111		1	-																				1														
	7	一ノルド政		1	1	1	l																	- 1		1														