**Taches à faire**

**FPGA**

Réalisation des pwm en FPGA

Monter un mircroblaze sur la Mojo (microprocesseur embarqué en VHDL)

Implémentation du multi-threading

Programmation des liaison UART

Programmation du master I2C en VHDL (capteurs de proximité)

**Réalisation de l’API java**

Implémentation de l’interface de communication TCP ou UART

Génération de la carte des obstacles

Réalisation de l’interface utilisateur(software)

**Test de la carte Firefly**

**Gestion du LIDAR**

Récupération des données

**Gestion de la caméra**

Récupération des données

Reconnaissance des code ARUCO’S

Commande des moteurs en fonction des codes reconnue

**Prise en main du bras robotisé**

Identification de chaque servo-moteur

Identification de valeur caractéristique pour certain mouvement

Identification des mouvements à réaliser pour prendre un objet

**Prise en main de la base**

Réparation de la base

Test de durée de la batterie

Codage de l’asservissement moteur

Positionnement des différents organes du robots