**Taches à faire**

**FPGA**

Réalisation des pwm en FPGA

Réalisation des analog

**Programmation des liaison UART**

**Programmation du master I2C en VHDL (capteurs de proximité)**

**Récupération des données Lidar**

**Réalisation de l’API java**

**Implémentation de l’interface de communication UART**

**Génération de la carte des obstacles**

**Réalisation de l’interface utilisateur(software)**

**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

**Positionnement des différents organes du robots**