

	2/21/2022	2/28/2022	3/7/2022	3/21/2022	4/4/2022	4/8/2022	4/11/2022	4/22/2022	4/25/2022	4/29/2022	5/9/2022	5/16/2022	5/23/2022
Découverte du robot	TERNL												
Prise en main de Webots		TERNL											
Formation ROS2			TERNL										
Pilotage robot : Louis & Raphaël & Evrard													
Evaluer la zone atteignable par le robot				R									
Définir la structure à construire				L									
Définir la position de la caméra				T & N									
Concevoir le support caméra								R & L					
Réaliser le modèle géométrique inverse				Louis									
Comparer avec le modèle inverse constructeur							Louis						
Simulation Webots robot qui attrape une planche							R						
Choisir les courbes de vitesse/accélération pertinentes					R & L								
Prévoir la position du robot finale pour attraper une planche						E & R & L							
Création de l'algorithme de commande définissant la trajectoire							E & R & L						
Finalisation de l'algorithme & tests								E & R & L					
Vision IA : Thibault & Nathaël													
Formation OpenCV				T & N									
Savoir communiquer avec la caméra & corriger la distorsion					N								
Etablir une correspondance entre repère caméra & repère robot				N									
Choisir et coder un algorithme de vision par ordinateur						T & N	T & N	T & N					
Acquérir une base de données d'image de planches pour entraînement									T				
Connecter l'algorithme à ROS									N & T				
Phase terminale													
Faire fonctionner le robot avec une seule planche										TERNL			
Faire fonctionner le robot avec une planche pivotée											TERNL		
Traiter les cas à plusieurs planches												TERNL	TERNL
Réflexion sur les empilements en 3D de planches													
Actions complémentaires													
											Rédaction rapport		