

|          |                                             |    |          |
|----------|---------------------------------------------|----|----------|
| <b>A</b> | Cahier des charges                          | 20 | <b>x</b> |
| <b>B</b> | Matrice de faisabilité                      | 20 | <b>x</b> |
| <b>C</b> | Choix composant                             | 5  | A,B      |
| <b>D</b> | Conception                                  | 7  | C        |
| <b>E</b> | Assemblage prototype                        | 49 | D        |
| <b>F</b> | Programmation                               | 9  | <b>x</b> |
| <b>G</b> | Test programme                              | 15 | F        |
| <b>H</b> | Modification programme et variable du robot | 15 | E,F      |
| <b>I</b> | Vérification programme                      | 5  | G,H      |
| <b>J</b> | Test lecteur RFID                           | 13 | I        |
| <b>K</b> | Vérification comportement du moteur         | 3  | J        |
| <b>L</b> | Ajustement                                  | 16 | K        |
| <b>M</b> | Rapport technique                           | 19 | L        |
| <b>N</b> | Manuel d'utilisation                        | 19 | L        |
| <b>O</b> | Présentation                                | 1  | M,N      |
| <b>P</b> | Amélioration                                | 5  | M        |

