

1 LECTURE D'UN PLANNING.

Tableau d'antériorité

Nom	Prédécesseurs	Ressources
1 Etude du cahier des charges		Groupe
2 Recherche du nom de l'équipe	1	Groupe
3 Recherche du nom du robot	2	Groupe
4 Elaboration du plan du drapeau	3	Groupe
5 Répartition des tâches individuelles	4	Groupe
6 Revue de projet avec le professeur	5	Groupe + Professeur
7 Conception assistée par ordinateur du drapeau	6	Elève responsable
8 Réalisation du drapeau	7	Elève responsable
9 Réalisation du plateau porte collis	6	Elève responsable
10 Programmation : "départ du robot au clap"	6	Elève responsable
11 Programmation : "arrêt du robot si obstacle"	6	Elève responsable
12 Programmation : "le robot repart après disparition de l'obstacle"	11	Elève responsable
13 Programmation : "suiveur de ligne noire"	6	Elève responsable
14 Programmation : "arrêt du robot si ligne noire terminée"	13	Elève responsable
15 Programmation : "changement de vitesse"	6	Elève responsable
16 Revue de projet mise en commun des résultats obtenus par chacun	8,9,10,12,14,15	Groupe
17 Programmation : "danse du robot à l'arrivée"	16	Groupe
18 Programmation : programme complet du robot	17	Groupe

La longueur des barres indique la durée prévue pour réaliser la tâche

Tâches dépendantes

Liens de dépendance

Tâches indépendantes

Jalon qui marque un point d'arrêt pour la réalisation de revues de projet

Inventaire des opérations (ou tâches)

Ressources humaines (et matérielles) mobilisées pour la réalisation de la tâche correspondante

Revue de projet : Ce sont des grands rendez-vous du projet programmés à des étapes clefs où participent les différents collaborateurs, le chef de projet et éventuellement sa hiérarchie. Elles permettent de vérifier la cohérence des travaux réalisés par rapport au cahier des charges, la viabilité du projet (coûts, délais) et permettent éventuellement de prendre de nouvelles orientations.

2 LIAISON ALGORITHME – ORGANIGRAMME (ALGORIGRAMME).

Début programme « Danse de l'arrivée » ⁽¹⁾

faire une pause de 5s ⁽²⁾

faire sonner le robot 3s ⁽³⁾

Si il faut jour ⁽⁴⁾ **Alors** ⁽⁵⁾ allumer les phares avant et arrière ⁽⁶⁾

Sinon ⁽⁷⁾ éteindre les phares avant et arrière ⁽⁸⁾

Fin Si ⁽⁹⁾

avancer le robot sur 10 cm ⁽¹⁰⁾

Tant que il n'y a pas de bruit détecté ⁽¹¹⁾ **Faire** ⁽¹²⁾ tourner le robot sur lui-même ⁽¹³⁾

Fin Tant que ⁽¹⁴⁾

reculer le robot sur 10 cm ⁽¹⁵⁾

avancer le robot sur 10 cm ⁽¹⁶⁾

Répéter ⁽¹⁷⁾

avancer le robot sur 10cm ⁽¹⁸⁾

tourner le robot de 90° sur la droite ⁽¹⁹⁾

Jusqu'à obstacle détecté ⁽²⁰⁾

Fin du programme ⁽²¹⁾

