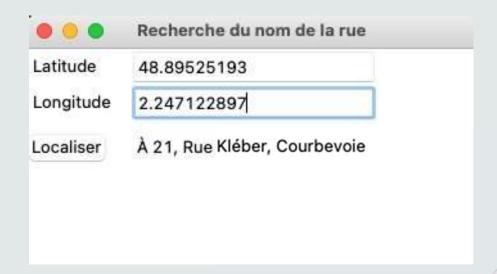


Team Design équipe 7 :

Christopher Tohmé, Ludovic Ausseur, Youssef Irhboula, Boutros Estephan

Objectif 0

- + La méthode de resolution utilisée par notre groupe consiste à utiliser le module geopy de python pour trouver l'adresse du point grâce à ses coordonnées.
- + On utilise le module tkinter pour l'affichage graphique.



Objectif 1

- +Etape 1: recuperation de tous les noeuds de la rue considérée
- +Etape 2: classification de tous les noeuds selon leurs coordonées en latitude par ordre croissant
- +Etape 3: determination du premier voisin le plus proche
- +Etape 4: boucle for sur la liste des noeuds en recherchant uen nouvelle intersection

Objectif 2

- +Pistes de réflexions:
- +Classer les noeuds par latitude
- +Problème: Cas des ronds-points/places

Conclusion

- 4Objectif 0 attaint
- +Objectif 1 Presque fonctionnel (debug de code restant à faire)
- +Objectif 2 Plan d'action determine mais quelques points d'ombre