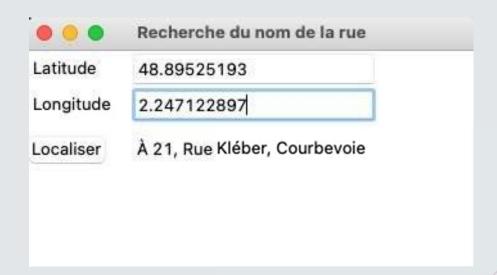


Team Design équipe 7 :

Christopher Tohmé, Ludovic Ausseur, Youssef Irhboula, Boutros Estephan

Objectif 0

- + La méthode de résolution 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

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

Objectif 2

+Pistes de réflexion : Classer les noeuds par latitude

+Problème : Cas des ronds-points/places

Conclusion

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