

# **Rapport Hebdomadaire du Projet AirPisces 12-02-2023**

*KHEDR - NOËL - SAILLARD*

## ***I - Les tâches effectuées***

- Réalisation d'une classe Drone (80%)
- Réalisation d'une classe ManagerEnv (80%) servant pour les interactions entre le(s) Drone(s) et l'environnement.
- Réalisation d'une interface graphique (40%) qui servira pour les démos futures.

## ***II - Les étapes avenir***

- Finir la classe Drone
- Finir la classe ManagerEnv
- Finir l'interface graphique
- Implémenter les données de tests et trains du modèle

## ***III - Le taux de progression***

- Reflexion 95%
- Realisation 60%

## ***IV - Livrables & Démos***

Dans le mail se trouve un lien vers un code de test pour notre interface graphique. Réalisé sous Google Colab, les lib principales sont PyGame et openCV pour que le code de PyGame puisse run.

Pour le moment un seul drone est représenté, ses déplacements sont aléatoires. La flèche rouge représente sa rotation (aléatoire aussi).