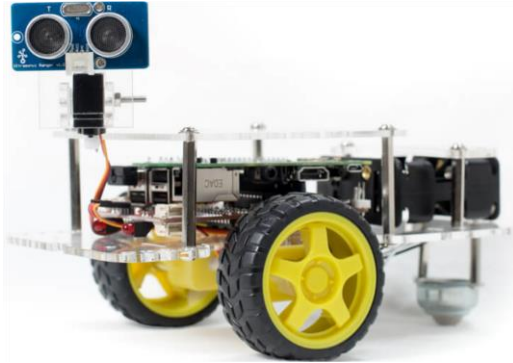


GRAND PROJET - GOPIGO



**Robot capable de
cartographier et de
calculer la surface
de son environnement**

26/04/24 - Aero 2C - Promotion 2027

Adrien BEAUCLAIR & Rayan CHENNAOUI

Projet encadré par M. DECKNER

Objectifs

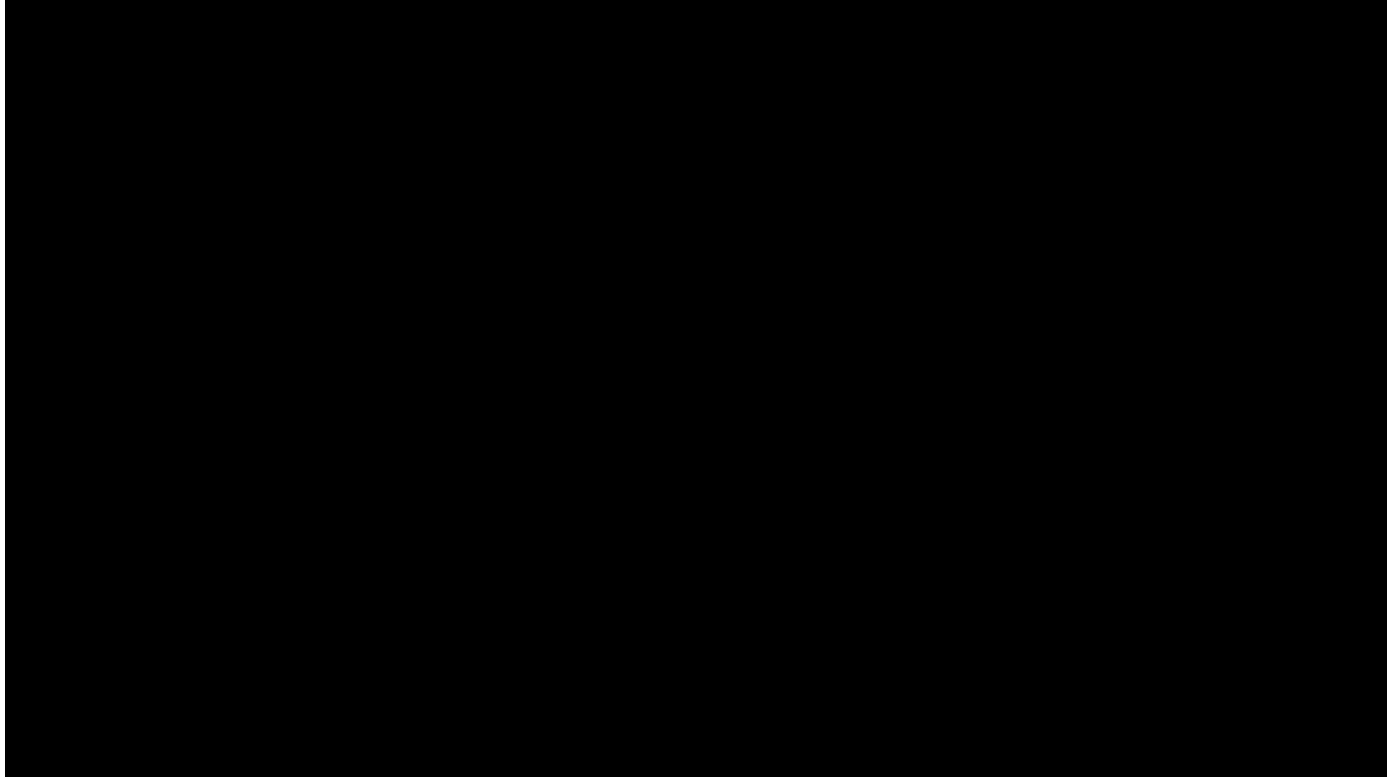
	Temps estimé	Temps réel
Trouver l'objectif du projet	2h	3h
Réalisation protocole expérimental	1h	1h
Réalisation du code et essais	8h	10h
Production des données	1h	1h
Vidéo et montage	2h	2h
Diagramme UML	2h	2h

Définition du protocole expérimental

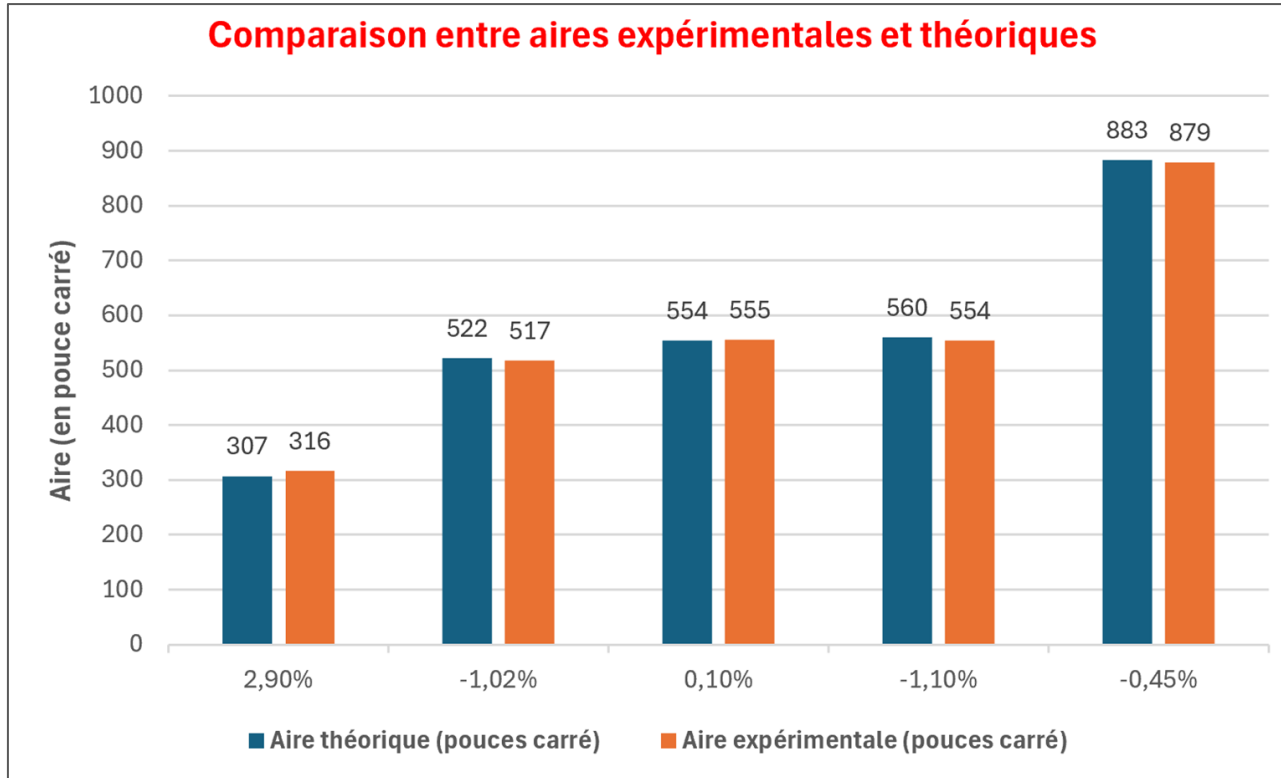
Etape 1	Création d'un environnement fermé
Etape 2	Calcul de sa surface manuellement
Etape 3	Calcul de sa surface avec le robot
Etape 4	Essais avec la présence d'angle mort
Etape 5	Comparaison des données théoriques et expérimentales

Condition de validité : Si l'écart des mesures est **inférieur à 5%** alors le projet est considéré comme valide

Vidéo



Résultat du protocole expérimental



Volume et dépendances

Lignes	80 lignes non vides
Fichiers	4 fichiers utilisés : code, vidéo, UML et Excel
Fonctions	6 fonctions créées et utilisées
Bibliothèques	4 bibliothèques utilisées : time, easygopigo3, numpy et turtle

Diagramme d'activité UML

