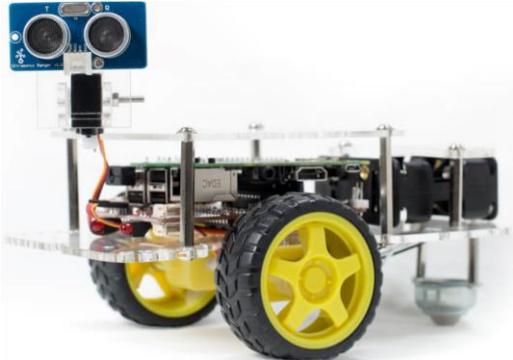


# GRAND PROJET - GOPIGO



**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

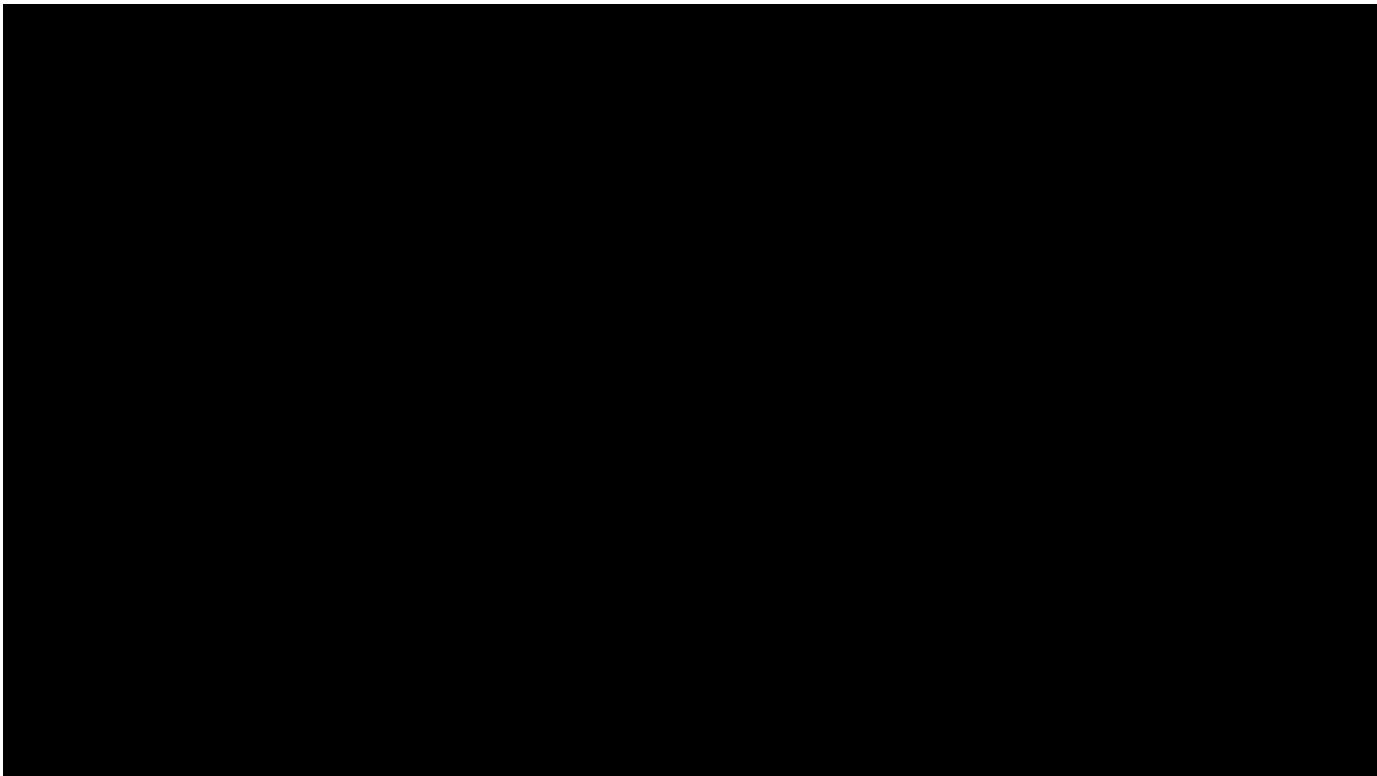
	Temps estimé	Temps réel
Trouver l'objectif du projet	2h	3h
Réalisation protocole expérimental	1h	1h
Réalisation du code et essais	8h	10h
Production des données	1h	1h
Vidéo et montage	2h	2h
Diagramme UML	2h	2h

# Définition du protocole expérimental

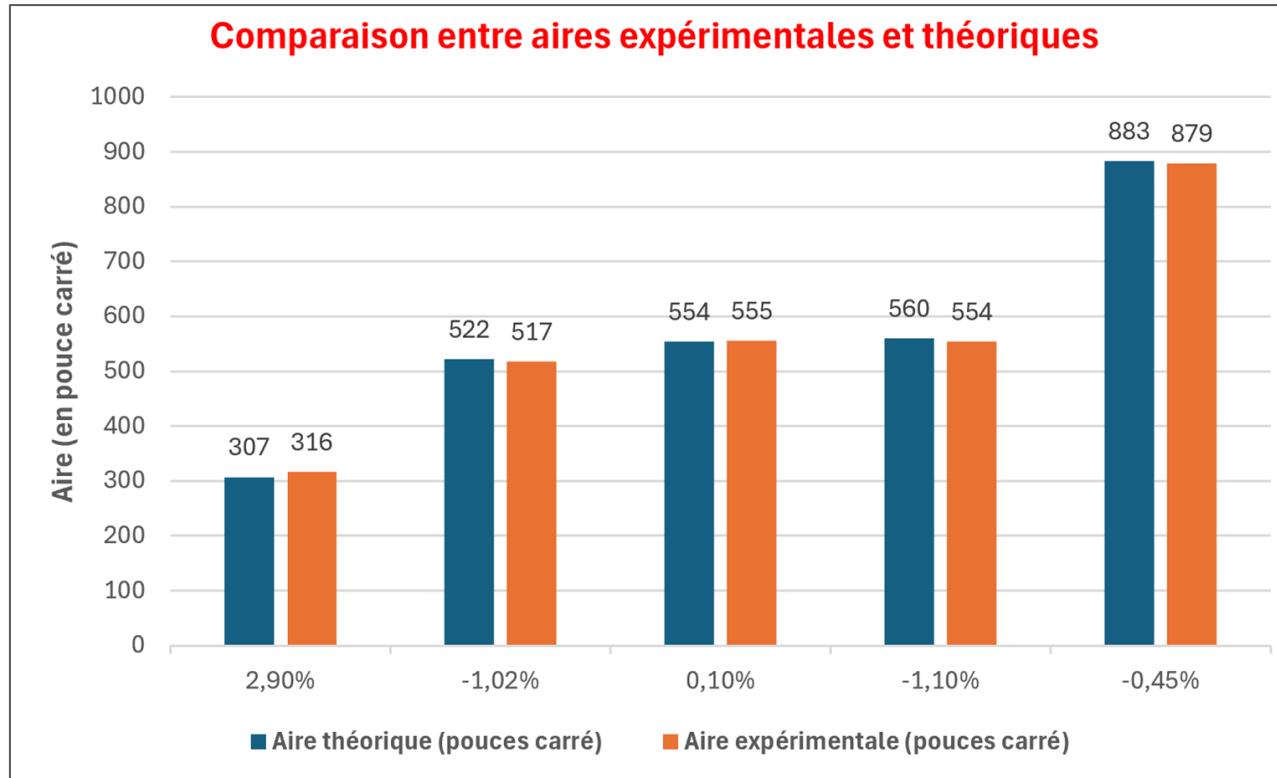
<b>Etape 1</b>	Création d'un environnement fermé
<b>Etape 2</b>	Calcul de sa surface manuellement
<b>Etape 3</b>	Calcul de sa surface avec le robot
<b>Etape 4</b>	Essais avec la présence d'angle mort
<b>Etape 5</b>	Comparaison des données théoriques et expérimentales

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

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

# Diagramme d'activité UML

