

Projet CSE :  
Localisation GPS  
du robot Agribot

Départements : TIN et TIC

Unité d'enseignement CSE

Auteurs : **Bondallaz Corentin**

**Derder Hakim**

**Penalva Carl**

Professeurs : **Hochet Bertrand**

**Mosqueron Romuald**

Classe : **CSE**

Salle : **A07**

Date : **1er juin 2022**

# Table des matières

[Table des matières 2](#_Toc76034247)

[1 Introduction 2](#_Toc76034248)

[1.1 Contexte 2](#_Toc76034249)

[1.2 Buts 2](#_Toc76034250)

[1.3 Objectifs 2](#_Toc76034251)

[1.4 Répartition du travail 2](#_Toc76034252)

[2 Partie théorique 2](#_Toc76034253)

[2.1 Commentaire personnel 2](#_Toc76034254)

[3 Annexes 2](#_Toc76034255)

**Liste des figures**

[Figure 1 Répartition du travail 2](https://d.docs.live.net/b00681d1deb239a4/Desktop/HEIG-VD/rapport_template.docx#_Toc76034256)

**Liste des tableaux**

**Aucune entrée de table d'illustration n'a été trouvée.**

# Introduction

Le principal but de notre projet de Conception de Système Electronique est de reprendre le projet Agribot pour en améliorer les fonctionnalités. L’idée est avant

## Objectifs

* Amélioration de l’alimentation par batterie.
* Amélioration du système de localisation

# Agribot

# Conclusion

## Revue des objectifs

## Commentaire personnel

Aucune info donnee sur le projet (utilisation de ros dar exemple)

Tres flou sur les réels points a améliorer

Tres difficile d’avoir acces a tote la doc dont nous avions besoin (gitlab complet)

Documetation tres peu claire

Date : mercredi, 1er juin 2022

Une image contenant texte

Description générée automatiquementBondallaz Corentin

# Annexes