

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 : **30 mai 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

## Buts

Le principal but de notre projet de Conception de Système Electronique est de reprendre le projet Agribot pour en améliorer les fonctionnalités. Les principales fonctions qui lui faisaient défaut étant son alimentation par batterie ainsi que sa localisation GPS.

## Objectifs

Les objectifs de ce projet n’ont pas été définis clairement au début du semestre mais ont plutôt été choisis au fur et à mesure en explorant l’état actuel du projet.

* Amélioration de l’alimentation par batterie.
* Amélioration de la 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 : lundi, 30 mai 2022

Une image contenant texte

Description générée automatiquementBondallaz Corentin

# Annexes