### Valentin Berard | Lucas Oberhausser | Johan Saltutti | Matthieu Sommer S18 - Localisation d'un robot dans un environnement discret

#### 1. Qui va être intéressé par le produit ? Qui est la cible ?

Les personnes qui vont être intéressées par le produit sont des enseignants ou des personnes faisant des salons scientifiques ou informatiques.

La cible de notre produit est les étudiants qui ont pour but d'apprendre ou de comprendre différents types d'algorithmes comme la recherche de chemins et la localisation.

### 2. À quels besoins le produit va-t-il répondre ?

Le produit permet d'initier des étudiants aux problématiques de localisation et de recherche de chemins (optionnel) d'un robot dans un environnement discret.

# 3. Quelles sont les fonctionnalités critiques pour répondre aux besoins de façon à avoir un produit réussi ?

Le module "Création de labyrinthes" doit permettre de créer un labyrinthe de taille donnée et positionner différents éléments sur celui-ci (Exemples : murs, entrée, sortie...)

Le module "Localisation" affiche une vue globale du labyrinthe sans afficher le robot, et une vue locale qui correspond à ce que voit le robot (Vue 3D, vue cases adjacentes...). L'utilisateur de l'application pourra déplacer le robot et celle-ci devra mettre à jour les emplacements possibles du robot en fonction des déplacements et orientations passées.

Le réajustement de la fenêtre est obligatoire pour notre tuteur pour qu'il puisse changer la taille de sa fenêtre pendant sa présentation.

## 4. Comment le produit se situe-t-il par rapport aux produits existants sur le marché (parts de marché, points de vente...) ?

Le projet n'a pas vraiment de but commercial, on connaît cependant un vrai robot (blue-bot) ayant un but éducatif assez similaire et un jeu mobile dont le but est de déplacer un personnage grâce à des algorithmes (lightbot)