**Rapport de ERO**

**Au commencement du projet nous décidons de nous orienté vers la création du classe GRAPH possédant une liste de NODE lié entre eux par des LINKS. Cette méthode avait l’avantage d’être simple à créer et à utiliser. Avec un VISITOR on a pu lancer nos premiers algorithmes de recherche de chemin le plus court possible pour le drone. Le graphe était non-orienté car le sens de circulation ou le nombre de voies de nous intéresse pas dans le cas du drone. Nous analysions différents survols du graphe et ne le retenions que si le temps d’analyse était plus court. Ce mode d’analyse est rapide pour de petit graphe mais pour de graphe plus conséquent requiert plus de temps et ne garanti pas d‘avoir trouvé la meilleure méthode.**

**Nous somme donc revenu en arrière et utilisons désormais Jupyter dont le bénéfice est d’avoir des résultats plus visuels. De plus nous avons changé la méthode de détection de chemin le plus cours en passant par des graphiques Eulériens.**