|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Stratégies | Tout droit | Tout droit lent | L | L inversé | J | J inversé |
| L (balayage gauche puis droite) | V | V | V | V | V (mieux) | P |
| L (balayage droite puis gauche) | V | V | V (mieux) | V | V | Dépend de l’adversaire |

Paramètres :

* Rotation lente (3/4 vitesse max)
* Première translation à vitesse max : 120 pixels : 25 cm 🡪 2640 ms
* Deuxième rotation lente (3/4 vitesse max)
* Deuxième translation à vitesse max : 107 pixels : 22,3 cm 🡪 2350 ms
* Vaut mieux commencer à b&alayer vers la droite et avoir les durées de trajet ci-dessus

càd on modifie la premieère branche de 150pixels à 120 pixels

21/01 16:56 Modifications à faire sur le robot

dans Init:

- 3500ms->2640ms (première branche du L)

-commencer seek par balayage à gauche -> commencer seek par balayage à gauche

Raison:

-meilleur contre tout droit

-On ne perd pas contre J inversé