

Compte Rendu

Semaine 3

- Réunion afin de planifier la semaine
- Mettre la méthode déplacement dans la classe environnement
- Corriger les possibles bugs sur le déplacement
- Interview avec le “client”
- Réfléchir/coder aux méthodes qui nous manquent (collision, détecter,...)
- Réfléchir aux roues du robot
- Faire la doc “”” ... “””
- Faire une simulation non-graphique d’un déplacement du robot avec des obstacles
- Faire une fonction qui fait déplacer le robot en carré
- Faire une simulation graphique tkinter qui suit la simulation non-graphique
- Faire les tests unitaires
- Rédaction du compte-rendu