

## Compte rendu 6

La semaine 5 a été assez productive et nous avons beaucoup rattrapé pas mal de retard, on rentre désormais dans le problème lié à l'IA, le contrôleur etc

Nous avons commencé à essayer d'implémenter ces concepts mais nous ne comprenions pas très bien ce qu'ils représentaient.

Désormais nous avons un contrôleur et aussi des fonctions IA directement implémentées dans le robot.

Nous avons fait un module qui n'est sûrement pas la version finale car il manque des choses.

La simulation tkinter n'a plus de problèmes de collision et de calculs.

La prochaine étape est donc d'implémenter une IA/contrôleur qui fonctionnerait et donc de changer la simu en fonction.

Problème lorsqu'il y a collision pour quitter la simulation