

## A. Stratégie

Création d'une stratégie visant à mettre le premier palet pour maximiser nos points. Pour le premier palet nous partons en diagonal pour être plus efficace (cette stratégie nous a été reprise).

Puis le robot repérait les X palets devant les buts ennemis mais les ramenait et se déplaçait de façon déterminée, Dans une version suivante, il aurait ré-exécuté l'analyse du plateau entre chaque récupération. Pour l'instant nous partions du principe, qui s'est avéré juste, que les robots ennemis ne seraient pas présents dans cette partie du terrain à ce moment là de la partie.

Enfin, une variable augmentant la distance de déplacement était ajoutée, cela devait permettre d'aller récupérer les palets de la ligne centrale, mais l'accumulation d'imprécision sur les trajectoires rendait la récupération à ce stade souvent inefficace.

## B. Problème technique

Pour stimuler notre capteur de distance il nous a fallu faire un avant/arrière avec le robot de 5 cm.

La caméra de notre robot pointe vers le haut, et non vers le bas. Cela empêchait au robot de bien capter les palets.

Nous n'avons pas tous réussi à utiliser git à 100% de ses fonctionnalités.

## C. Oubli

Même en apportant un soin particulier à notre code il est possible que l'on ai omis certains points dans notre stratégie ou dans notre code.

## D. Répartition des tâches

Nous avons décidé de séparer le groupe en deux, une pour la partie code sur git et le robot en lui-même et une autre partie pour les livrables papiers.

Pour la partie sur le code, nous ne nous sommes pas distribué les tâches mais chacun codait les fonctions qu'il désirait (sans doublons). Mais à la fin de chaque séance, le membre emportant le robot était chargé d'avancer sur des fonctions importantes du code.