



21013

les 9 mercenaires



Sommaire

Etat d'avancement du projet

Etat des fonctionnalités

Les problèmes rencontrés

Participation personnelle au projet

Et après?

Les améliorations à venir

Etat du projet

➤ Modèle général fonctionnel:

- Une arène contient des Cubes
- Plusieurs types de cubes : mur, sol
- Une arène contient un robot
- Un robot peut avancer et tourner dans une arène

• Interface 2D:

- Affichage d'une arène avec tous les types de blocs (mur, sol, cube)
- affichage d'un robot et de sa direction mais pas de déplacement visuel du robot

• Interface 3D:

- Affichage d'une arène en 3D à partir d'un fichier texte
- Affichage des différents blocs (mur, sol, cube) avec des couleurs différentes
- pas de caméra ni de déplacement du robot dans l'arène

Les principaux problèmes

► OpenGL

- Pb de compréhension de la bibliothèque graphique
- plusieurs tentatives de développement d'une caméra ~> échec
- Stagnation de la partie 3D...

• En général

- coordination de l'équipe ~> loin d'être efficace
- manque d'investissement...

Implication personnelle 1/4

Fabien MANSON:

- création class cube
- création de l'interface 2D
- premier développement cube 3D puis amélioration de la version de Ronald
- gestion trello (début) + CR2,3,4
- test d'une grande partie du code global
- chargé de la présentation de l'avancement du projet (au début)
- rédaction diapo..

Daoud Kadoch:

- développement entier de la class Arène
- création générateur aléatoire pour l'affichage 2D
- reprise du code Cube3D de base et amélioration
- implémentation de fonctions (ajouter robot dans une arène)



Implication personnelle 2/4

Paul VINSON

- mise en place système de sauvegarde/chargement d'une arène dans un fichier texte
- développement d'un fichier de test de l'arène 3D
- gestion Git Hub

Ronald ALEXANDRE

- développement de la base principale de l'interface 3D OpenGL
- rédaction d'un tutoriel OpenGL



Implication personnelle 3/4

Marc-Antoine
GERARDIN

-début de développement de fonctions (interaction souris interface 2D) mais pris de vitesse par d'autres membres du groupe

Dylan PACHECO

-développement fonction détection d'obstacle pour le robot
-modification de la fonction isCubeAtPoint() ~> obsolète
-mise en place interaction clavier pour déplacement du robot ~> obsolète



Implication personnelle 4/4

Caroline HUYNH

- développement class tête robot
- affichage d'un robot 2D dans tkinter
- création de la class Mur
- CR1

Ryan OHOUENS

- développement de toute la class Robot
- ajout d'un sol dans une arène
- fichier de test d'un robot complet
- gestion des imports

Ayoub DERDOUR

-?

Et Après?

- Régler les problèmes d'interface graphique 3D ~> OpenGL
 - Création d'une Caméra pour visualiser correctement la simulation
 - Revenir sur l'idée de capteur / camera du robot (-> aspect mis de côté)
- Mise en place de stratégies variées (déplacement intelligent du robot)
- Appliquer la simulation au vrai robot...