

## **Compet rendu du TME5**

Niveau simulation c'est ok.

A quoi correspond l'échelle, il faut préciser, comme pour le robot 1,6 ne veut rien dire. On veut savoir à quoi correspond la distance que le robot parcourt.

Changez le nom du \_2D en affichage\_2D le \_ signifie un module très privé.

Changez la position des constantes dans les fonctions créer un module avec toutes les variables qu'on réutilise dans les autres fonctions : to\_do

Changez le nom des méthodes comme set\_ on veut un nom clair : to\_do

On veut diviser un peu plus nos commit à chaque tâche.

### **Coté code :**

avancer\_robot() : Beug si les vitesses ne sont pas égales ils mettent à jour tête donc si les roues ne sont jamais égales : ça continue mais dans le mauvais sens. On a un changement d'angle mais on bouge quand même donc ajoutez le déplacement dans le cas des vitesses des roues différentes.

Dans robot : les sets\_val set sont trop lourds il faut les enlever, les setters ne servent à rien en python. Ça ne sert à rien en python

Projet beaucoup trop lourd, collision et exception doit aller dans element\_simulation pareil pour fake IA on doit le mettre dans un module à part.

On a une semaine de retard : il nous manque le contrôleur qui est l'IA, la semaine prochaine on doit vraiment avancer on a un contrôleur qui va tout droit et qui permet de tracer un carré. Donc avancer pour rattraper notre retard. On veut aussi les strategy.

On fait un detection\_capteur mettre une distance max pour éviter un beug.

Essayez de passer au robot pour la semaine prochaine avec des stratégies

**ERREUR : C'EST PAS L'IA QUI FAIT AVANCER LE MONDE** elle donne uniquement des ordres au robot et récupère les données du capteur, l'IA c'est le cerveau mais elle DECIDE RIEN ! Si je saute dans le vide mon cerveau veut arrêter mais je vais quand même tomber. La détection des collisions dans le monde c'est le monde qui décide, c'est à la simulation dans l'update

Les tests unitaires doivent être PARTOUT, ajoutez dans le done

La fonction update dans simulation on doit faire des steps, elle doit faire bouger le robot pas l'IA qui le fait. L'IA peut faire tout ce que notre cerveau peut faire