

## **Compte rendu du TME2 :**

Toute la partie du code est à revoir, il faut refaire notre code pour en faire un nouveau beaucoup plus modulable, pour ne pas à changer plusieurs fonctions si on y souhaite apporter une modification.

On peut garder la boucle de simulation : on a un robot qui fait des actions et on va calculer ses interactions avec l'environnement, son orientation ... On va regarder comment son état change au fur du temps.

Le problème est qu'on a tout mélangé ensemble, la plupart de notre code se trouvent dans robot. Le robot décide de tout dans notre code et c'est un problème il faut que ça soit le robot qui « demande » à l'environnement de le placer quelque part. C'est l'environnement qui doit recevoir l'ordre que le robot se déplace à telle vitesse, d'aller voir les caractéristiques du robot et de le faire déplacer lui-même. Car si on donne la responsabilité physique au robot, il va pouvoir faire tout et n'importe quoi. L'environnement doit gérer les mouvements du robot. On doit avoir **un code le plus modulaire possible**.

On doit suivre le pattern MVC : Model View Controller, qui dit que d'un côté on calcule le modèle de l'autre on a la view et on ne mélange pas les deux et la view se met à jour quand le modèle se met à jour

L'affichage n'a rien à voir avec la simulation !!! On veut voir dans aucune méthode de simulation de l'affichage, ou sinon l'affichage doit être fait à part dans une autre classe par exemple. Car si on veut passer à un affichage graphique ou 3D on se retrouve à devoir tout modifier.

Le git ne va pas du tout : on a mis trop de fichiers en python on peut mettre plusieurs classes dans un même fichier et on ne met pas de majuscule au fichier pour pouvoir importer une classe plus facilement comme par exemple : `from Robot import roboT`.

On doit push très régulièrement sur git

## **Objectif pour la semaine prochaine :**

- ✚ On doit revoir la méthode de développement (travaillez avec gihub...).
- ✚ Être en mesure de pouvoir présenter une simulation fonctionnelle au client.