

Compte rendu du TME3 : Projet de développement

Compte rendu de la présentation :

Conclusion :

Le projet est sur la bonne route, nous avons pris en compte les conseils, et notre se rapproche du design pattern MVC. Cependant tout n'est pas correct :

Point à améliorer :

- Le fichier ne doit plus s'appeler Semaine2.py, on doit faire un module python car si on passe avec un modèle graphique ça va être compliqué.
- La méthode reculer ne sert à rien, on doit la supprimer, on peut simplement utiliser une vitesse négative.
- Environnement : on utilise les arrays (les vecteurs) pour représenter l'environnement (module np array de python).
- On donne des ordres aux robots, et attention cela va être l'IA qui va les donner et pas la simulation !!!
- Dans la classe Robot on doit laisser uniquement les ordres qu'on peut lui donner extérieurs. Si on veut vraiment mettre des méthodes dans le robot on devrait mettre des méthodes avec des Under scores pour éviter que le client ne les utilise. (Par exemple tourner on peut la laisser car c'est un ordre qu'on donne au robot).
- Python n'est pas un langage sécuriser, la méthode placer robot environnement pause un problème en effet, on doit empêcher les utilisateurs de créer des bugs.
- La méthode update à un while true, non, c'est notre méthode run. La méthode update fait tout ce que le robot fait en 1 pas
- Revoir le GitHub, quand on fait un push nos commits doivent décrire les modifications qu'on a ajoutez, et on doit supprimer nos branches, tout doit se faire par la branche main.

But de la séance prochaine :

Utilisez une interface graphique Tkinter pour notre projet, améliorez et revoir notre code, notamment la méthode de détection de collision, et implémentez une classe roue pour la vitesse du robot(qui aura une vitesse de rotation des roues).