

### **Compte rendu du TME6 :**

Problème méthodologique : l'un d'entre nous a validé alors que la fonction ne marchait pas. C'est un gros problème.

On ne peut pas faire une démo sans mettre de vitesse différente aux deux roues.

Mettre en majuscules les constantes. Beaucoup de tâches sont très petites ...

Il ne fait jamais les tourner il fait qu'avancer on a un modulo 2.

On doit avoir un git ignore pour ignorer les py\_cache.

La stratégie carrée est incompréhensible.

**Bilan** : Notre main est encore très chargée, on doit l'alléger mettre la simulation dans un module.

Architecture du code : Correct mais mettre des sous-modules pour l'affichage et tout.

Mettre la simulation ailleurs et mettre aussi le run ailleurs. Dans projet.py on doit avoir 4 ou 5 lignes on a beaucoup trop de lignes. On peut mettre juste le start dans le main et mettre les threads ailleurs, et mettre des fichiers de configuration par exemple.

Stratégie carrée : faire directement une stratégie séquentielle.

Ça va dans le bon sens mais là on glisse il y a eu trop de relâchement, on doit finir avoir un code propre :

On doit avoir une stratégie foncer mur, carrée, plus de commentaires dans le code.

Il nous manque le vrai robot comment unifier le code pour pouvoir le robot ? Mettre un adaptateur. Corrigez tous les petits bugs