

Compte rendu du TME7 :

Problème de la fonction tourner :

Problème : sur le robot réel on n'a pas d'affichage ni de simulation.

Le mieux est d'avoir 3 threads : 1 pour l'affichage, 1 pour la simulation et l'autre...

Création de l'environnement : c'est lourd, il faudrait les mettre ailleurs. Toutes les constantes de création de notre robot doivent être dans le fichier "constantes".

Le dossier "contrôleur" doit être dans le dossier "module" et pas en dehors.

On devrait faire une classe abstraite qui définit ce dont on a besoin pour faire une stratégie. Comme ça, on n'a pas à redéfinir à chaque fois et on impose un contrat.

On n'a pas de proxy intermédiaire, on doit en avoir deux.

C'est ce avec quoi on communique avec le robot.

On doit définir un langage qui sera commun aux deux proxies, un qui va parler au robot virtuel et un autre au réel. Car les stratégies sont trop bas niveau, on n'a plus à avoir de calculs dans l'IA.

Les calculs se font dans les proxies.

L'IA doit parler de la même façon aux deux proxies.

On doit le faire, c'est un passage crucial pour passer au robot réel. L'IA doit être vu comme un programme qui donne des instructions.

On doit avoir deux proxies prêts et fonctionnels et on doit réfléchir à la 3D pour la caméra. StratégieAngle : on n'a pas multiplié par dt, on n'a pas de notion de temps !

On doit stocker dans une variable la dernière position et la réutiliser ensuite. Le dt est mal géré.