

# Raisonnement de déplacement

Pour le déplacement de robot on a procédé comme ça : ( pour le moment sans détection d'obstacles)

- On calcule Le chemin avec le code PathFinding en lui donnant sa position initiale et la position finale en utilisant un map bien défini
- On déplace le robot par seulement k (k va être déterminé par les tests) instructions donné dans le chemin. On n'a pas fait tout le chemin parce qu'il y'a des erreurs de calculs dans le déplacement et donc le robot risque de ne pas atteindre la position finale
- Pour corriger ces erreurs donc on refait le calcul de chemin après ces k instructions mais avec une autre position initiale (c'est la position courante que l'on peut déterminer par l'odométrie) . Comme ça , on garantit que le robot va atteindre sa destination.
- on refait cette dernière étape jusqu'à le robot atteint la position finale

Le code de PathFinding va générer un fichier texte qui contient une ligne contenant des chiffres dont chacun représente une instruction pour le robot : Les instruction générés sont relatives à la carte et pas à la position et la direction actuelle du robot

