

Compte-rendu 3

Cette semaine on a eu pour objectif d'implémenter un objectif et d'y diriger le robot vers celui-ci. On a également commence en parallèle a développer le code pour les capteurs du futur robot physique. On prévoit de se projeter vers la 3D d'ici peu si le projet avance bien. Des problèmes de programmation encore à noter (je pense que ca va être très récurrent désormais). On doit encore apprendre à mieux découper les taches mais on s'en sort bien. On devait également réorganiser le github et mieux l'utiliser (mauvaise gestion de l'outil), ca a été fait mais on est toujours pas très familiarisé avec.

De l'aide sera donné au prochain cours, on verra ce que ça donne.

Steven, 13/02/19