

## Compte-rendu 5

Cette semaine nous avons essayé de rendre le modèle du robot simulé plus proche du robot réel en utilisant une classe abstraite et en ajoutant la fonctions `setdps()`. Nous avons également modifié le contrôleur en y ajoutant une stratégie faisant un carré. Nous avons aussi modifié le capteur pour que ça forme soit un cône plus allongé.

Nous rencontrons quelques problèmes suite à l'implémentation des roues dans robot car on ne tourne plu sur place, on effectue un arc de cercle, de plus il de cette manière il est plus difficile d'obtenir `getDistance()`

La modification du capteur entraîne un problème, le robot est plus large que le cône du capteur donc il peut rencontrer un obstacle qu'il n'aurait pas rencontrer.

Cette semaine nous allons peut-être avoir accès au robot ce qui va amener de nombreux problème dans notre code qu'il faudra modifier et des questions auxquelles il faudra répondre.

Nous n'avons pas vraiment d'idée pour comment éviter un obstacle pour aller à l'objectif.