

Compte rendu 5

On a durant cette semaine implémenté un modèle de déplacement plus réaliste, avec 2 roues, avec un modèle unicycle to differential

Le comportement général ne nous convient pas car le robot devient dans certains cas incontrôlable, c'est particulièrement vrai pour le contrôleur draw square, où on perd le contrôle dès la première rotation.

La plus grosse difficulté maintenant est donc de corriger ce défaut.

On doit aussi penser à un moyen d'implémenter getDistance efficacement, c'est à dire un algorithme s'appliquant sur un triangle et non une simple ligne.

On a eu moins de temps libre pour le projet cette semaine, donc on a moins bien avancé que prévu