

Réunion :

- Revoir le calculDistance
- Enlever la tâche d'utiliser Decorator
- sortir les constantes du robot
- Dans déplacer ne pas recalculer la vitesse !!
- Moteur physique pas au point (get_motor_position etc.)
- Se mettre sur l'IA

Objectif de la semaine prochaine :

- Refaire les méthodes des moteurs
- Faire les différentes classes d'IA
- module et package
- calcul de distance