

Réunion :

Les None font trop mal aux yeux, on doit simplifier l'affichage

Github : une branche suffit pour éviter les conflits (3 branches max)

Le robot est maître mais nous on veut que l'environnement soit maître et qu'il décide quand le robot avance etc

Méthode trop longue raccourcir les méthodes

On doit repartir de 0

Après la réunion :

On a redéfini le Backlog et le trello de la semaine

Objectif pour la semaine prochaine :

- Robot qui se déplace dans tous les sens

- interface graphique

- détection d'obstacle