

Compte-rendu n°7

- stop qui teste la condition
- controleur ajouter distance et angle parcourue et set distance et angle à 0
- renommer objet et renommer module
- si on veut sortir le main ajouter sys.append et delete script.py
- sortir testunit
- c'est le robot qui se creer un capteur et pas le main
- réfléchir à la 3D
- donner des vraies coordonnées aux obstacles