**Documentation Robot Projet JAVA**

**Nom : PUTRA Ikhsan Sigma**

Afin de programmer ce projet, on a créé des classes principales :

* Monde
* Chemin
* Robot
* RobotFrame (classe principale où il y a le programme principale et le java swing)

A propos du robot, on a créé 2 classes de Robot Nettoyeur et 2 classes de Robot Pollueur.

Afin d’ajuster le programme au fonctionnement de l’interface graphique, on a modifié les attributs et les méthodes de la classe Robot.

Dans la méthode parcourir, le robot ne se déplace pas toute de suite. Par contre le programme va juste prédire son chemin du déplacement. Là, on mémorise son chemin dans l’attribut :

**private** List<Chemin> chemin;

Ensuite, dans le programme principale (RobotFrame), quand le robot est entrain de parcourir son chemin, il va changer la valeur de la case basée sur sa type (Robot Nettoyeur ou Robot Pollueur) grâce à la méthode

**public** **void** setMat()

Alors le robot va parcourir les cases selon son type.

Vu que les robots sont de type ArrayList, nous pouvons créer plusieurs robots qui sont du même type. Par exemple on pourrait créer un robot pollueur tout droit et en rajouter encore un.