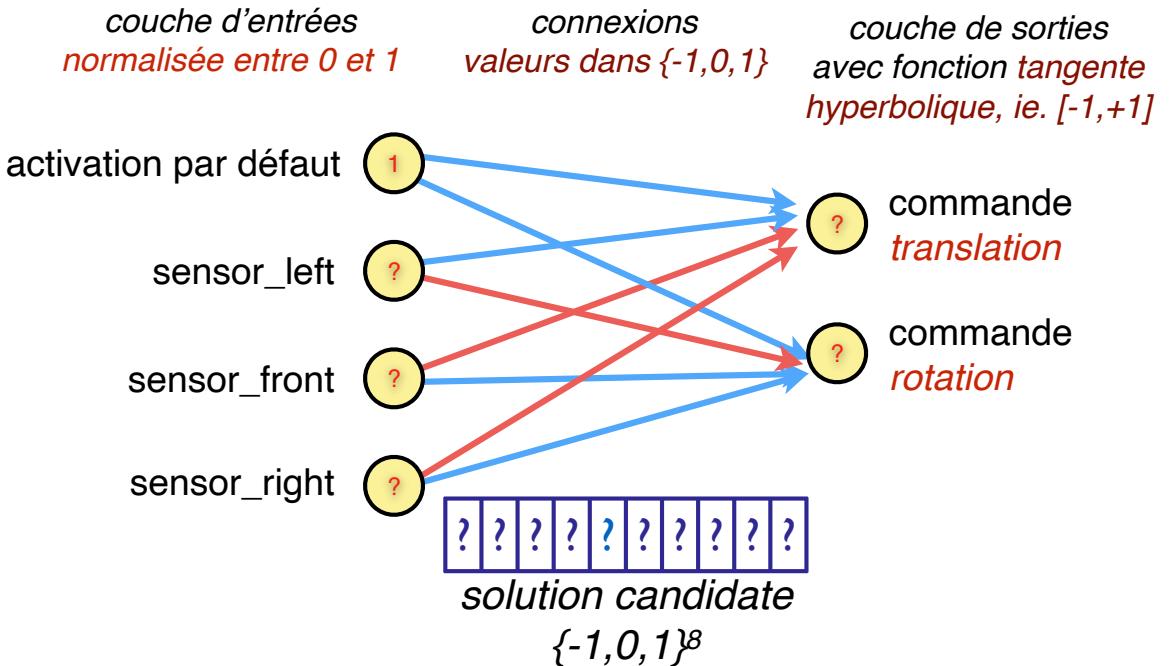
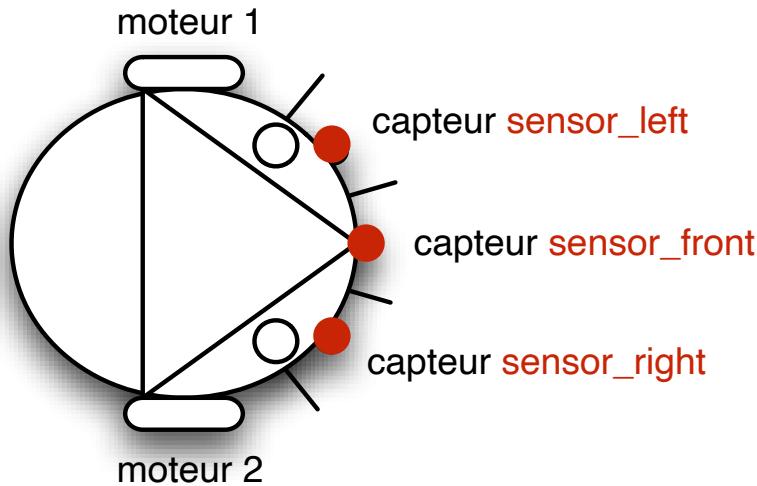


Application dans le TP2

(1+1)-GA et mutation
pour évoluer un robot explorateur



- **Objectif** : maximiser le déplacement effectif
 - attention : on mesure le déplacement dans l'arène, pas la commande
 - ie. un robot qui essaye d'avancer contre un mur n'avance pas en pratique
- **Population initiale** : 1 individu “parent”
- **Opérateur de Sélection** : (1+1)-GA — garde le meilleur
- **Opérateurs de Variation** : mutation
 - one-point mutation : modifie la valeur d'un paramètre choisi au hasard
 - probabilité de mutation $p=1.0$

déroulement de l'algorithme (exemple)

