py3\_map.py に関してのメモ　by レーザー

メソッドまとめ

1.setline

　視界内の格子点にまとめて値を入れる

　与えられた視界情報をリストにしてる感じ

2.getXY

　着目点の値を返す

　初期状態なら，障害物があれば1，何もなければ0を返す．

　？のほうのプログラムではのちに説明する setXY によってそれぞれの点にコストが与えられており，着目点のコス　トを知るためにも用いられている

3.getP

　getXY を返す

　なぜ getXY と別に作ったかは分からない

4.setXY

　任意の点に任意の数を与える

　また，任意の点がコース外なら，インスタンス生成時に設定した値を返す

5.has\_collision

　コースアウト及び衝突なら True を返す

　py3\_linesegment.py のクラスを使用しているのだが，残念なことにこのクラスを理解できなかったため，細かいとこ　ろまでは理解できていない