

# Instance of oklm [DA]

- HORY Nicolas
- MARTINEZ Lucas
- SOUMILLE Lucas
- TUNG Pascal

# Points Forts

- Code stable
- Toutes les actions implémentées
- Gestion des décisions
- Budget utilisé au maximum
- Système de « Carte »

# Points Faibles

- Parcours du robot trop « aléatoire »
- Exploitation massive
- Gaspillage du budget
- Pas de gestion de l'altitude
- Gros projet

# Pistes d'améliorations

- Changement de stratégie au cours de l'exploration
- Déterminer un lien entre les biomes
- Améliorer l'aspect « orienté objet » de l'implémentation