

# Nom de l'équipe [ ISLAC ]

- Mathieu Stackler
- Thomas Moras
- Shafiq Daniél
- Cyrus Boumedine

# Points Forts

- Robot fonctionnel pour les ressources primaires ainsi que plank et leather.
- Nouvelles actions faciles à créer.
- Des commentaires bien placés qui expliquent notre algorithme.
- Optimisation des pa (aucune action redondante)



# Points Faibles

- Des tests pas suffisamment unitaires.
- Beaucoup de code mort.
- Code peu découpé.
- Bugs sur une partie des ressources secondaires non corrigés.
- Empêcher certains bugs dans les cas particuliers nous fait consommer plus de PA en général.



# Pistes d'améliorations

- Améliorer la gestion des ressources secondaires (bugs sur certaines ressources secondaires et limiter le nombre de transform)
- Afin d'économiser des PA, permettre au robot de détecter lorsqu'il est bloqué dans des cas particuliers pour éviter de devoir gérer tout ces cas en permanence.