

Documentation Utilisateur

Application de Simulation de Robots Pompiers

Introduction

Cette application simule une équipe de robots pompiers se déplaçant dans un environnement naturel pour éteindre des incendies. Vous pouvez observer la simulation et contrôler divers aspects du comportement des robots. L'objectif principal est de gérer efficacement les ressources pour éteindre les incendies rapidement.

Prérequis

Java Development Kit (JDK) : Version 1.8 ou supérieure.

IDE (comme IntelliJ, Eclipse, ou Visual Studio Code) pour faciliter l'exécution.

Compilation et Exécution

1. Compiler les test

Pour compiler le projet, un Makefile a été réalisé. Assurez-vous que vous êtes dans le répertoire racine du projet et utilisez les commandes suivantes dans le terminal :

-Pour compiler le fichier principal :

```
make exeMain
```

-Pour compiler le fichier testChemin :

```
make exetestChemin
```

-Pour compiler le fichier Invader :

```
make exeInvader
```

-Pour compiler le fichier testEvenement :

```
make exetestEvenement
```

-Pour créer et ouvrir la javadoc :

```
make javadoc
```

-Pour nettoyer votre cache :

```
make clean
```

2. Commandes lors de l'exécution

Pour utiliser le simulateur, vous avez accès à 2 champs ainsi que 4 boutons. le bouton **Lecture** permet de lancer la simulation, le bouton **Début** la réinitialise et le bouton **Suivant** permet de passer à l'affichage suivant. Pour quitter l'animation il y a le bouton **Quitter**.

Le premier champ permet de régler le temps entre 2 affichages en millisecondes et le deuxième permet de régler le nombre de pas simulés entre 2 affichages. Afin d'avoir un affichage correct, il est conseillé d'utiliser un temps de 200ms entre 2 affichages.

Conclusion

Cette documentation vous offre un aperçu rapide de l'utilisation de l'application de simulation de robots pompiers. Pour plus de détails techniques, consultez la documentation complète générée par Javadoc.