

Sciper	Archi (2pts)	architecture comment	Class (2pts)	class comment	code style (5pts)	Style violation	general comment	report graded by RB	Total (23pts)
302064	1.50	[A3] Appels a GTKM dans shape	0.00	[C1] sim et list_k sont des variables globales [C2] set_goal_s et refresh ne devraient pas être définis dans le .h	3.00	[P2]Neutraliseur::move_to_goal_0;Simulation::decodage_ligne Neutraliseur::neutra_move_to_S,Model::Model	Le projet avait l'air bon mais l'oubli de la création de robots vous fait perdre beaucoup de points, c'est dommage.	1.25	10.25
326025	2.00	Top	2.00	[C1] particle.cc init_particle has referenced access to a member of the class Simulation	5.00	1. Do not using std in header files 2. Inconsistent language choice, do not mix french and english 3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them	The code is readable and understandable. For the next projects, remember to not include executable files and that you cannot delete a variable by calling the destructor	2.00	21.25
328364	2.00	ok	2.00	ok	5.00	warning[L1]: simulation.cc 166-170, mélange styles accolades	bon travail. à part les faiblesses pénalisées, il reste quelques situations où les robots ne savent pas quoi faire et ne bougent pas alors qu'il y a beaucoup de particules à traiter.	2.00	22.00

328433	1.50	[A5] graphic ne peut qu'inclure GTKmm ; graphic ne peut pas include shape.h	0.00	[C2] simulation.h: set_nbP, set_RS, set_P, set_RR, set_RN ; gui.h: set_sim Seuls les constructeurs et les accesseurs définis sur la même ligne que le prototype peuvent être définis dans l'interface d'une classe.	2.00	[L1] simulation.cc:68-74,141-142,... ; robot.h:25,47-50 ; robot.cc:247,390 ; ... attention au mélange d'espacement des indentations [L2] simulation.cc:119,121 ; gui.cc:198-199,208,210-212,214-215,239 [P2] simulation.cc:57-128 ; robot.cc:351-398 ; gui.cc:106-181 (trois fonctions entre 40 et 80 lignes, max autorisé = 2)	aucun test ne fonctionne totalement ; la gestion des particules vous pénalise beaucoup car les robots bougent partiellement.	1.50	6.75
329207	2.00	ok	1.00	[C2] simulation.h:22 ne pas mettre la seed dans le .h	3.00	[P2] Simulation::lecture,Simulation::tests,move_to_1,Gui::Gui	Crée particule pour cible robot ? Votre projet à l'air de fonctionner mais vous avez oublié d'implémenter certaines fonctionnalités qui vous font perdre beaucoup de points.	1.50	10.75
329309	1.50	[A5] graphic ne peut qu'inclure GTKmm ; graphic ne peut pas include shape.h	0.00	[C2] simulation.h: set_nbP, set_RS, set_P, set_RR, set_RN ; gui.h: set_sim Seuls les constructeurs et les accesseurs définis sur la même ligne que le prototype peuvent être définis dans l'interface d'une classe.	2.00	[L1] simulation.cc:68-74,141-142,... ; robot.h:25,47-50 ; robot.cc:247,390 ; ... attention au mélange d'espacement des indentations [L2] simulation.cc:119,121 ; gui.cc:198-199,208,210-212,214-215,239 [P2] simulation.cc:57-128 ; robot.cc:351-398 ; gui.cc:106-181 (trois fonctions entre 40 et 80 lignes, max autorisé = 2)	aucun test ne fonctionne totalement ; la gestion des particules vous pénalise beaucoup car les robots bougent partiellement.	1.50	6.75

329942	2.00	[A5](Warning cairomm dans graphic.h)	2.00	ok	5.00	ok	C'est vraiment très bien bravo! Le code est un peu chargé on s'y perd un peu	2.00	23.00
330515	0.50	[A2.1] Pas de classe simulation [A2.3] Pas de hiérarchie de classe pour robot [A5] graphic include simulation !	2.00	ok	0.00	[L2] simulation.cc: 430,474,504,539,825 [P2] simulation.cc : affiche_des_valeurs,decom position_de_particules,gen eration_de_robot_R,organi sation_des_robots_N_2,or ganisation_des_robots_N,g o_to_P_type_0,go_to_P_ty pe_1,N_go_back deplacement_des_rN_2,go to_N,organisation_des_ro bots_R,go_to_N_2,R_go_b ack deplacement_des_rR_3	Vous avez réussi à prduire un projet qui fonctionne globalement mais vous avez négligé beaucoup de parties de la donnée. Vous n'avez pas respecter les conventions non plus.	2.00	10.75
330686	1.50	[A3] Appels a GTKM dans shape	0.00	[C1] sim et list_k sont des variables globales [C2] set_goal_s et refresh ne devraient pas être définis dans le .h	3.00	[P2]Neutraliseur::move_to _goal_0;Simulation::decod age_ligne Neutraliseur::neutra_move _to_S,Model::Model	Le projet avait l'air bon mais l'oubli de la création de robots vous fait perdre beaucoup de points, c'est dommage.	1.25	10.25
333256	2.00	ok	2.00	ok	5.00	Top	Votre style de code est parfait! Bravo ! Malheureusement quelques petites imprécisions font que vos robots ont des mouvements assez chaotiques ce qui vous fait perdre quelques points.	2.00	20.00

339452	2.00	Top	2.00	[C1] particle.cc init_particle has referenced access to a member of the class Simulation	5.00	<ol style="list-style-type: none"> 1. Do not using std in header files 2. Incosistent language choice, do not mix french and english 3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them 	The code is readeable and understandable. For the next projects, remember to not include executable files and that you cannot delete a variable by calling the destructor	2.00	21.25
339655	1.50	[A1] directly uses argv without checking whether there are two arguments	2.00	Top	3.00	<p>[L2] gui.cc,.. [P2] simulation.cc Simulation::decodage_ligne</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Inconsistent spacing, use a formatting tool 2. Incosistent language choice, do not mix french and english 3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them 	The code is more or less readeable and understandable, good job! Unfortunately, you clearly didn't finished the project and you lost points for the style (110 lines functions, more than 87 chars).	1.75	10.25

339837	1.50	[A5] constantes.h inclus dans graphic.h	1.00	[C2] robot.h, 2 constructeurs de Spatial ne sont pas correctement externalisés	0.00	[P2] 4 fonctions qui dépasse 40 lignes (en plus des 2 permises), dans robot.cc, simulation.cc; [L1] ne pas indenter les mots public, private; [L2] plusieurs lignes dépassent 87 caractères dans robot.cc (l.820-823), particule.cc(67), gui.cc ...	bon travail en général, conventions de programmation à revoir	2.00	14.50
339870	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Le projet avait l'air prometteur mais quelques gros bugs gâchent la simulation, c'est dommage.	1.75	16.25
339959	2.00	[A5]Warning gtkmm dans graphic.h (doit seulement être dans graphic_gui.h)	2.00	ok	5.00	[L2]constantes.h l.11	On voit que vous avez fait un beau code, ce qui est un bon début bravo. Vous avez travaillé sur le projet malheureusement il y a beaucoup de bug et le travail est inachevé.	1.75	12.75
339964	2.00	ok	0.00	[C2]: Le constructeur RobotSaatial aisin que les méthodes addReparateur et add Neutralisateur ne tiennent pas sur une ligne	5.00	Warning: Le style de bracket n'a pas été consistant 2 fois; [L1]: robot.cc l721	Bon travail! Dommage que le mouvement est le même pour tous les neutraliseurs.	2.00	18.25
340062	2.00	OK	2.00	OK	4.00	[L1]simulation.cc 38-66, gui.cc 24,38,50 Warning : [L2]simulation.cc 338,356,361	Almost perfect, good Job !	2.00	22.00
340435	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, projet impeccable	2.00	22.50
340497	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Un bon projet globalement, quelques manques mais c'est un bon travail.	2.00	20.50

340863	2.00	Top	2.00	Top	5.00	<p>1. Inconsistent spacing, use a formatting tool</p> <p>2. Inconsistent language choice, do not mix french and english</p> <p>3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them</p>	<p>The code is not so readable nor understandable. Try to stick with a naming scheme, a language choice, in another words, try to improve your code style. Instead of using a newly defined Struct to move unique_ptr, you could use either a shared one, or simply change the ownership using std::move</p>	2.00	22.50
341002	2.00	ok	2.00	ok	5.00	<p>warning: un nom de classe commence par une majuscule (simulation)</p>	<p>beau travail qui fonctionne parfaitement</p>	2.00	23.00
341055	2.00	ok	2.00	ok	5.00	<p>Warning: Vous oubliez d'enlever lecture.cc qui ne semble pas être utilisé dans votre code.</p>	<p>Bravo!</p>	2.00	23.00
341138	2.00	ok	2.00	ok	5.00	<p>ok</p>	<p>Rien à redire. Super!</p>	2.00	23.00
341237	2.00	ok	2.00	ok	5.00	<p>ok</p>	<p>Un bon projet globalement, quelques manques mais c'est un bon travail.</p>	2.00	20.50
341489	2.00	Top	2.00	Top	4.00	<p>[L2] Simulation.ccp</p> <p>1. Inconsistent spacing, use a formatting tool</p> <p>2. Inconsistent language choice, do not mix french and english</p> <p>3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them</p>	<p>The code is not readable nor understandable. Try to stick with a naming scheme, a language choice, in another words, try to improve your code style. Especially, do not forget that simpler is better, try to not overthinking a solution:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Do not change argv, argc 2. Do not use reinterpret_cast instance to create pointer from instance... use simply the keyword new 3. Do not overload operators 4. ... 	1.75	15.75

341508	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] robot.cc: 257-259; simulation.cc: 117,154,192,201,208,378- 400,434-441,etc... Warning: [L2] simulation.cc: 474-479	Globalement le code est bien soigné, sauf pour le module simulation où ça semble un peu avoir été la panique.	1.75	13.25
341509	2.00	ok	2.00	ok	2.00	[P2] simulation.cc: update, shape.cc: dessin_cercle [L2] robot.h 33,62,79,109; simulation.cc: 92	Malheureusement le code est très dur à lire. Je vous conseille à l'avenir de changer votre style d'indentation et de plus aérer votre code. Il est impératif que vous utilisiez plus le principe d'abstraction. Vous avez trop souvent de gros blocs de code contenant pleins de conditions imbriquées, ce qui est extrêmement pénible à lire.	1.75	13.00
341530	2.00	Top	2.00	Top	5.00	Top	The code is very well written and easy to understand! Good job! Kudos for using directly the functions defined in the library algorithm	2.00	23.00
341668	1.50	[A1] directly uses argv without checking whether there are two arguments	2.00	Top	3.00	[L2] gui.cc,.. [P2] simulation.cc Simulation::decodage_ligne 1. Inconsistent spacing, use a formatting tool 2. Inconsistent language choice, do not mix french and english 3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them	The code is more or less readable and understandable, good job! Unfortunately, you clearly didn't finish the project and you lost points for the style (110 lines functions, more than 87 chars).	1.75	10.25
341672	2.00	ok	2.00	ok	5.00	Warning : [L2] : robot.h : 152; robot.cc : 347,541	Excellent! Vous avez réussi votre projet!	2.00	23.00

341744	1.00	[A3] shape ne peut qu'inclure graphic ; shape ne peut pas inclure message.h [A5] graphic ne peut qu'inclure GTKmm ; graphic ne peut pas inclure constantes.h	0.00	[C1] robot.h: static int no_maj, static s2d bercail, int check	0.00	[L1] un peu partout [L2] graphic.cc:30 [WARNING] [P2] simulation.cc:48-132,243-293,449-513,516-616,627-692,721-767,776-828 ; robot.cc:527-577,gui.cc:106-222	C'est dommage, on voit que vous avez mis un certain effort dans ce projet car pas mal de fonctionnalités sont là, mais vos problèmes au niveau du code dont votre grand nombre de fonctions trop longues et la présence d'attributs publics, ainsi que vos nombreuses erreurs d'executions vous coûtent très cher. Bonne continuation	2.00	8.25
341898	2.00	[A5] Warning gtkmm dans graphic.h, manque graphic_gui.h	2.00	ok	3.00	[L1]gui.cc l.144-174,182,298,etc [L2]robot.cc l. 27-28,35-36	C'est un bon projet! Il y quelques points à améliorer mais le reste est très bien.	2.00	18.50
341903	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] mauvaises indentations simulation.h	execution incomplète, bugs assez fréquents.	1.50	15.00
341942	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	bien travaillé!	2.00	22.00
341949	2.00	Ok	2.00	Ok	4.50	[L1]:robot.cc, petit manque de cohérence entre les if statements	Très bon projet, le code est très bien structuré et agréable à lire, quelques petites erreurs d'exécution mais un excellent projet dans l'ensemble!	2.00	20.50
341970	2.00	[A5](Warning cairomm dans graphic.h)	2.00	ok	5.00	ok	C'est vraiment très bien bravo! Le code est un peu chargé on s'y perd un peu	2.00	23.00
342101	1.50	[A3]shape ne doit pas include constantes.h	1.00	[C1]all_color variable globale	3.00	[L2]simulation.cc:77,180,269,271,273,291,517,519,521,682,718 ,... [P2]Simulation::lecture Simulation::decision_cible GUI::GUI	C'est dommage, vous n'étiez pas loin d'avoir un bon programme mais des oublis/bugs laissent vraiment à désirer.	2.00	12.00
342224	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	très bon projet	2.00	22.00
342283	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	très bon travail	2.00	22.00

342391	1.50	[A3] gtkmm dans shape	2.00	ok	4.00	[L2]gui.cc 96,124,147,228,246,etc,robot.h:52,etc. Warning: indentation apres private/public	cLe code est bien écrit mais il y a quelques problèmes d'abstraction et d'inclusion. L'execution n'est pas terminée	1.75	11.25
342575	2.00	[A5] Warning gtkmm dans graphic.h, manque graphic_gui.h	2.00	ok	4.00	[L2]gui.cc l.34,296,319,gui.h l.38,43,44,61-76, projet.cc l.9-13,etc.	Le projet est bon bravo. Attention à l'indentation	2.00	22.00
342906	2.00	ok	2.00	ok	2.00	[P2] simulation.cc: update, shape.cc: dessin_cercle [L2] robot.h 33,62,79,109; simulation.cc: 92	Malheureusement le code est très dur à lire. Je vous conseille à l'avenir de changer votre style d'indentation et de plus aérer votre code. Il est impératif que vous utilisiez plus le principe d'abstraction. Vous avez trop souvent de gros blocs de code contenant pleins de conditions imbriquées, ce qui est extrêmement pénible à lire.	1.75	13.00
342907	1.50	[A5] constantes.h inclus dans graphic.h	1.00	[C2] robot.h, 2 constructeurs de Spatial ne sont pas correctement externalisés	0.00	[P2] 4 fonctions qui dépassent 40 lignes (en plus des 2 permises), dans robot.cc, simulation.cc; [L1] ne pas indenter les mots public, private; [L2] plusieurs lignes dépassent 87 caracteres dans robot.cc (l.820-823), particule.cc(67), gui.cc ...	bon travail en général, conventions de programmation à revoir	2.00	14.50
344310	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	projet impeccable à tous les niveaux, bon travail	2.00	23.00
344321	1.50	[A5] constantes.h inclus dans graphic.cc	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, projet impeccable	2.00	22.50

344325	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] gui.cc: 382-400, 451-464; robot.cc:194-196,211-214;simulation.cc:814-815,824,862,869-883,...	Le code est bon. Vous vous êtes donné la peine pour le rendre lisible. Attention tout de même à simulation qui bénéficierait d'être un peu retravaillé (problèmes d'indentations, fonctions avec trop de blocs conditionnels imbriqués ce qui rend le code dur à lire). Sinon super travail!	2.00	21.25
344416	1.00	[A3][A5] constantes.h inclu dans gui, shape	2.00		3.00	[P2] 2 fonctions dépassent 40 lignes en plus des 2 permises, distanceTosquare dans robot.cc, World::World dans gui.cc	bon travail en général, exécution un peu fragile	2.00	16.00
344529	2.00	Top	2.00	Top	5.00	Top (with some clear influence from c#): 1. Minor inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them in the member of the classes	The code is very well written and easy to understand, good job! Your coding styles resembled that of c# with function naming using PascalCase, although not wrong, in c++ it is more common to name function using either camelCase or snake_case	2.00	20.25
344936	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, projet impeccable	2.00	22.50
345007	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[P2]simulation.cc:184	Bon travail, code lisible et bonne exécution	2.00	21.50

345130	0.50	[A2.1] Pas de classe simulation [A2.3] Pas de hiérarchie de classe pour robot [A5] graphic include simulation !	2.00	ok	0.00	[L2] simulation.cc: 430,474,504,539,825 [P2] simulation.cc : affiche_des_valeurs,decomposition_de_particules,generation_de_robot_R,organisation_des_robots_N_2,organisation_des_robots_N,go_to_P_type_0,go_to_P_type_1,N_go_back deplacement_des_rN_2,go_to_N,organisation_des_robots_R,go_to_N_2,R_go_back deplacement_des_rR_3	Vous avez réussi à prduire un projet qui fonctionne globalement mais vous avez négligé beaucoup de parties de la donnée. Vous n'avez pas respecter les conventions non plus.	2.00	10.75
345259	1.50	[A3]	2.00	ok	4.00	[L2] gui.cc,303-317 [P2] simulation.cc, decodage_ligne	bon effort initial mais le projet est incomplet et le code n'est pas soigné	1.50	16.50
345308	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] robot.cc: 257-259; simulation.cc: 117,154,192,201,208,378-400,434-441,etc... Warning: [L2] simulation.cc: 474-479	Globalement le code est bien soigné, sauf pour le module simulation où ça semble un peu avoir été la panique.	1.75	13.25
345310	2.00	Top	1.00	Top	5.00	1. Inconsistent spacing, use a formatting tool 2. Inconsistent language choice, do not mix french and english 3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them	The code is more or less readable and understandable. For the next projects, remember the simpler, the better as your code is sometimes convuluted and hacky: resetting the simulation by having the members as pointers, mixing iterators and for int loops...	2.00	21.50

345337	1.50	[A5] graphic.h include shape.h	2.00	ok	5.00	Warning: [L2] graphic.h : 48,49; shape.cc:128	Domage que votre interface graphique ne donne pas le comportement voulu.	1.00	11.00
345473	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] mauvaises indentations simulation.h	execution incomplète, bugs assez fréquents.	1.50	15.00
345683	2.00	Top	1.00	Top	5.00	1. Inconsistent spacing, use a formatting tool 2. Incosistent language choice, do not mix french and english 3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them	The code is more or less readable and understandable. For the next projects, remember the simpler, the better as your code is sometimes convoluted and hacky: resetting the simulation by having the members as pointers, mixing iterators and for int loops...	2.00	21.50
345862	2.00	ok	2.00	ok	5.00	Warning : [L2] : robot.h : 152; robot.cc : 347,541	Excellent! Vous avez réussi votre projet!	2.00	23.00
346154	2.00	[A5]Warning gtkmm dans graphic.h (doit seulement être dans graphic_gui.h)	2.00	ok	3.00	[L1]gui.cc l.144- 174,182,298,etc [L2]robot.cc l. 27-28,35-36	C'est un bon projet! Il y quelques points à améliorer mais le reste est très bien	2.00	18.50
346228	2.00	ok	2.00	ok	3.00	[P2]Simulation::update_mo vement Simulation::write_file Simulation::find_nearest_r obot ; GuiWindow::GuiWindow	Un projet presque parfait, bravo !	2.00	20.25
346230	2.00	Top	2.00	Top	5.00	Top	The code is very well written and easy to understand! Good job! Kudos for using directly the functions defined in the library algorithm	2.00	23.00
346255	2.00	ok	2.00	ok	5.00	Top	Votre style de code est parfait! Bravo ! Malheureusement quelques petites imprécisions font que vos robots ont des mouvements assez chaotiques ce qui vous fait perdre quelques points.	2.00	20.00

						[L2] Simulation.ccp 1. Inconsistent spacing, use a formatting tool 2. Inconsistent language choice, do not mix french and english 3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them	The code is not readable nor understandable. Try to stick with a naming scheme, a language choice, in another words, try to improve your code style. Especially, do not forget that simpler is better, try to not overthinking a solution: 1. Do not change argv, argc 2. Do not use reinterpret_cast instance to create pointer from instance... use simply the keyword new 3. Do not overload operators 4. ...		
346389	2.00	Top	2.00	Top	4.00			1.75	15.75
346483	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	très joli	2.00	22.50
346515	1.50	[A3] shape.c includes constantes.h	2.00	OK	4.00	[L1]simulation.h 21-71,72,simulation.cc 767,632-640,robot.h 20-...	Dans l'ensemble très bon travail. L'optimisation est cependant à revoir.	2.00	21.25
346518	1.50	[A5] graphic ne doit pas include constantes.h	2.00	ok	5.00	ok	Très bon projet, qui fonctionne presque à la perfection.	2.00	21.00
346596	2.00	[A5]Warning gtkmm dans graphic.h (doit seulement être dans graphic_gui.h)	2.00	ok	5.00	[L2]constantes.h l.11	On voit que vous avez fait un beau code, ce qui est un bon début bravo. Vous avez travaillé sur le projet malheureusement il y a beaucoup de bug et le travail est inachevé.	1.75	12.75
346973	2.00	ok	1.00	[C2] simulation.h:22 ne pas mettre la seed dans le .h	3.00	[P2] Simulation::lecture,Simulation::tests,move_to_1,Gui::Gui	Crée particule pour cible robot ? Votre projet à l'air de fonctionner mais vous avez oublié d'implémenter certaines fonctionnalités qui vous font perdre beaucoup de points.	1.50	10.75
346992	2.00	Top	2.00	Top	5.00	1. Inconsistent spacing, use a formatting tool! 2. Inconsistent language choice, do not mix french and english	The code is more or less readable and understandable, good job! For the next project try to choose between french / english, use a formatting tool and do not send the executable along with the source code	2.00	21.75

347058	2.00	Top	2.00	Top	5.00	1. Inconsistent spacing, use a formatting tool! 2. Inconsistent language choice, do not mix french and english	The code is more or less readable and understandable, good job! For the next project try to choose between french / english, use a formatting tool and do not send the executable along with the source code	2.00	21.75
347115	2.00	Ok	2.00	Ok	5.00	Ok	Bon projet, quelques erreurs d'exécution et le code aurait pu être plus clair mais le travail reste bon!	2.00	20.25
347209	1.50	[A2.3] Pas de hiérarchie de classe pour les robots	2.00	ok	0.00	[P2]Simulation::lecture Simulation::lecture Simulation::decisionCreation Simulation::updateT1 Simulation::updateT2 Simulation::updateT3 Simulation::decisionRobotR Simulation::updateReparateur Simulation::collisionRob Simulation::ecriture Simulation::retourBaseN Simulation::retourBaseR Simulation::decisionRobotN ; Robot::rotationN ; MyEvent::MyEvent	Très bon programme qui respecte bien la donnée, vous perdez malheureusement beaucoup de points sur la taille des fonctions.	2.00	17.50
347288	1.50	[A3]shape ne doit pas include constantes.h	1.00	[C1]all_color variable globale	3.00	[L2]simulation.cc:77,180,269,271,273,291,517,519,521,682,718 ,... [P2]Simulation::lecture Simulation::decision_cible GUI::GUI	C'est dommage, vous n'étiez pas loin d'avoir un bon programme mais des oublis/bugs laissent vraiment à désirer.	2.00	12.00
347341	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Bon travail, le code est bon, 2-3 erreurs d'exécution	2.00	21.00
347363	2.00	OK	2.00	OK	4.00	[L1] simulation.cc 189,386,608-617,626,... Warning : [L2] shape.cc 118, simulation.cc 536, simulation.h 65	En général un très bon projet, quelques petites erreurs malheureusement. Essayer de faire un peu plus attention à l'optimisation la prochaine fois.	2.00	19.25
347394	2.00	ok	2.00	ok	5.00	[L2]particule.h:12	Parfait, bravo!	2.00	23.00

347518	1.50	[A2.3] Pas de hiérarchie de classe pour les robots	2.00	ok	0.00	[P2]Simulation::lecture Simulation::lecture Simulation::decisionCreation Simulation::updateT1 Simulation::updateT2 Simulation::updateT3 Simulation::decisionRobotR Simulation::updateReparateur Simulation::collisionRob Simulation::écriture Simulation::retourBaseN Simulation::retourBaseR Simulation::decisionRobotN ; Robot::rotationN ; MyEvent::MyEvent	Très bon programme qui respecte bien la donnée, vous perdez malheureusement beaucoup de points sur la taille des fonctions.	2.00	17.50
348128	2.00	ok	2.00	ok	5.00	warning: un nom de classe commence par une majuscule (simulation)	beau travail qui fonctionne parfaitement	2.00	23.00
351248	2.00	ok	2.00	ok	5.00	warning[L1]: simulation.cc 166-170, mélange styles accolades	bon travail. à part les faiblesses pénalisées, il reste quelques situations où les robots ne savent pas quoi faire et ne bougent pas alors qu'il y a beaucoup de particules à traiter.	2.00	22.00
355524	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	très bon travail	2.00	22.00
355529	1.50	[A2.3]	2.00	bien	5.00	bien	très bien, le code pourrait être un peu plus aéré et éviter les "magic number"	2.00	22.00
355583	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L2] constante.h:3 ; shape.cc:47 (WARNING) [P2] simulation.cc:155-241	Un projet prometteur et avec un code quasi impeccable, vous perdez cependant beaucoup de points sur l'exécution, ce qui est dommage. Bon travail néanmoins	2.00	16.75
355638	2.00	Top	2.00	Top	5.00	1. Inconsistent spacing, use a formatting tool! 2. Inconsistent language choice, do not mix french and english	The code is readable and understandable, good job! For the next projects try do not mix french and english and do not forget that all methods in a class have access to their members, therefore you don't need to pass them as parameter (e.g. Simulation)	2.00	23.00

355665	2.00	Ok	2.00	Ok	5.00	Ok	Bon projet, quelques erreurs d'exécution et le code aurait pu être plus clair mais le travail reste bon!	2.00	20.25
355726	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] simulation.cc:89-96,441,495,597,... ; robot.cc:103,118,... ; ... [L2] simulation.cc:984 ; robot.cc:176 (WARNING)	Projet quasiment parfait, très beau travail, surtout pour l'exécution qui est impeccable !	2.00	22.00
355728	1.50	[A5] shape included in graphic	2.00	ok	5.00	Warning: [L1] 327-343	Le code est bien soigné et agréable à lire. Pour certaines fonctions il pourrait être intéressant de faire usage du principe d'abstraction pour éviter des instructions trop imbriquées. Super!	2.00	20.50
355732	1.50	[A2.3]	2.00	bien	5.00	bien	très bien, le code pourrait être un peu plus aéré et éviter les "magic number"	2.00	22.00
355779	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Bon travail, le code est bon, 2-3 erreurs d'exécution	2.00	21.00
355797	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] robot.cc : 87->96; 103->111; 229->233.....	Globalement, les mouvements ont été bien implémentés. Dommage que la création des robots est assez bancal et que les particules choisissent mal leur robot neutraliseur.	2.00	20.25
355807	2.00	ok	2.00	ok	5.00	[L2] simulation.cc:1165 (WARNING)	Excellent projet avec seulement quelques bémols au niveau de l'exécution, code impeccable, très beau travail !	2.00	21.00
355809	2.00	[A5] Warning gtkmm dans graphic.h, manque graphic_gui.h	2.00	ok	4.00	[L2]gui.cc l.34,296,319,gui.h l.38,43,44,61-76, projet.cc l.9-13,etc.	Le projet est bon bravo. Attention à l'indentation	2.00	22.00
355873	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	bien travaillé!	2.00	22.00
355884	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L2] constante.h:3 ; shape.cc:47 (WARNING) [P2] simulation.cc:155-241	Un projet prometteur et avec un code quasi impeccable, vous perdez cependant beaucoup de points sur l'exécution, ce qui est dommage. Bon travail néanmoins	2.00	16.75
355888	2.00	ok	2.00	ok	2.00	[P2]simulation.cc (dataReading, decideToSpawn, setNeutralizerGoal); robot.cc (verifMovingBot, determineContactPoint)	très bon travail, attention aux style de code	2.00	19.00

355924	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Globalement, bon travail. Votre projet fonctionne bien.	2.00	21.75
355943	1.25	[A4],[A5]	0.00	toujours pas d'externalisation	3.00	[P2]plusieurs fonctions trop longues en plus des 2 fonctions autorisées	dommage qu'il reste plusieurs erreurs dont une triviale qui avait été discuté plusieurs fois sur edstem (mult par delta_t)	2.00	10.50
355944	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Bon travail, bonne execution et code relativement clair	2.00	22.50
355958	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, bon code et bonne execution	2.00	23.00
355973	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	vraiment très bien	2.00	22.50
356107	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L2] robot.cc:588,722; simulation.cc:106,345,411, 458,479,563	Super code! Rien à redire	2.00	21.50
356113	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Le projet avait l'air prometteur mais quelques gros bugs gachent la simulation, c'est dommage.	1.75	16.25
356118									
356263	2.00	ok	2.00	ok	5.00	parfait	très bon travail ; remarque: l'appel de seed(1) est inutilement trop fréquent	2.00	23.00
356278	2.00	Ok	2.00	Ok	4.50	[L1]:robot.cc, petit manque de cohérence entre les if statements	Très bon projet, le code est très bien structuré et agréable à lire, quelques petites erreurs d'exécution mais un excellent projet dans l'ensemble!	2.00	20.50
356321	1.50	[A5] shape included in graphic	2.00	ok	5.00	Warning: [L1] 327-343	Le code est bien soigné et agréable à lire. Pour certaines fonctions il pourrait être intéressant de faire usage du principe d'abstraction pour éviter des instructions trop imbriquées. Super!	2.00	20.50
356342	2.00	ok	2.00	ok	5.00	warning: [L2]:simulation.cc, 415,492	Bon code bien écrit, dommage qu'il y ait eu des disfonctionnement au niveau de l'exécution	1.75	13.25
356345	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	bon travail malgré des détails à régler	2.00	20.50

356420	2.00	Ok	2.00	Ok	4.50	[L1]:robot.cc, inconsistence entre les if statements	Très bon projet, quelques erreurs d'exécution mais le code est agréable à lire et bien structuré, bon travail!	2.00	20.25
356471	2.00	[A5] Warning gtkmm dans graphic.h, manque graphic_gui.h	2.00	ok	4.00	[L1]gui.cc l.20,30-31,225,266, particule.cc l. 47,etc.	Votre code fonctionne bien bravo, mais difficile à lire. Indentation à revoir	2.00	22.00
356520	2.00	ok	2.00	ok	5.00	Warning: Vous oubliez d'enlever lecture.cc qui ne semble pas être utilisé dans votre code.	Bravo!	2.00	23.00
356618	1.50	[A3] gtkmm dans shape	2.00	ok	4.00	[L2]gui.cc 96,124,147,228,246,etc,robot.h:52,etc. Warning: indentation apres private/public	cLe code est bien écrit mais il y a quelques problèmes d'abstraction et d'inclusion. L'execution n'est pas terminée	1.75	11.25
356756	2.00	ok	1.00	[C2]: robot.cc: 95; Le constructeur Robot_neutralisateur ne tient pas sur une ligne	4.00	[L1]: robot.cc: 180,181,208,433; simulation.cc: 125->132; gui.cc: 194....; [L2]robot.cc : 130; simulation.cc : 520	Très bon travail globalement! Malheureusement, il manque un peu de rigueur dans l'écriture du code.	0.00	19.00

				[C2] Seuls les constructeurs et les accesseurs définis sur la même ligne que le prototype peuvent être définis dans l'interface d'une classe. simulation.h: get_space_sim_data, oui_non_modif, change_finish_state ; robot.h: make_invisible, up_nnd, change_state, get_etat, change_color, change_etat, no_avance ; visu.h: say_nbU ; shape.h: getcor, side_val, modif_side, setcor, modif_coo		[L1] simulation.cc:55,105,123,141,... ; visu.cc:26,47,75,120,... ; ... [L2] simulation.cc:426,436,465,602,631,643-644,653 ; robot.h:125 ; robot.cc:380,418,518 ; graphic.h:11 ; visu.cc:271,284 [P2] simulation.cc:66-146,420-462,618-661 ; robot.cc:416-488 ; visu.cc:101-178 (cinq fonctions entre 40 et 80 lignes, max autorisé = 2)	Un projet prometteur avec une très bonne execution, vous perdez malheureusement énormément de points sur la partie style dû au grand nombre de fonctions trop longues, de lignes trop longues et de mauvaise indentations, ainsi qu'un manque d'externalisation qui vous a aussi coûté cher.		
356765	2.00	ok	0.00		0.00			2.00	14.00
356773	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Excellent niveau! Félicitations! Vos dessins sont très mignons	2.00	23.00
356775	2.00	ok	2.00	ok	2.00	[L2]38 lignes font plus de 87, [P2]robot.cc:270, robot.cc:543, robot.cc:642, simulation.cc:26	Bon execution, code difficile à lire	1.50	16.50
356840	1.50	[A2.1]	2.00	ok	5.00	bien	très bien	2.00	22.00

356865	2.00	ok	2.00	ok	2.00	[L2]38 lignes font plus de 87, [P2]robot.cc:270, robot.cc:543, robot.cc:642, simulation.cc:26	Bon execution, code difficile à lire	1.50	16.50
356869	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] gui.cc: 382-400, 451-464; robot.cc:194-196,211-214;simulation.cc:814-815,824,862,869-883,...	Le code est bon. Vous vous êtes donné la peine pour le rendre lisible. Attention tout de même à simulation qui bénéficierait d'être un peu retravaillé (problèmes d'indentations, fonctions avec trop de blocs conditionnels imbriqués ce qui rend le code dur à lire). Sinon super travail!	2.00	21.25
356944	1.25	[A4],[A5]	0.00	toujours pas d'externalisation	3.00	[P2]plusieurs fonctions trop longues en plus des 2 fonctions autorisées	dommage qu'il reste plusieurs erreurs dont une triviale qui avait été discuté plusieurs fois sur edstem (mult par delta_t)	2.00	10.50
356957	1.50	[A1]argc pas utilisé	2.00	ok	4.00	[L1] mauvaises indentations shape.h	bon travail en général, exécution pourrait être mieux implémentée	2.00	19.00
357156	2.00	Top	2.00	Top	5.00	1. Inconsistent spacing, use a formatting tool! 2. Inconsistent language choice, do not mix french and english	The code is readable and understandable, good job! For the next projects try do not mix french and english and do not forget that all methods in a class have access to their members, therefore you don't need to pass them as parameter (e.g. Simulation)	2.00	23.00
357228	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] simulation.cc:227-228 [WARNING] ; inconsistance accolades [WARNING] [L2] gui.cc:412 [WARNING] [P2] Simulation::assign_repairers, Simulation::robots_tick, Simulation::test_intersections : 3 fonctions à + de 40 lignes	Excellent projet avec seulement quelques bémols, très beau travail !	2.00	20.00
357239	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	vraiment très bien	2.00	22.50

357419	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] simulation.cc:30,41,239 ; gui.cc:313,319,483-487 ; ...	Excellent projet, tout est quasiment parfait en dehors d'un petit détail au niveau de l'exécution et en dehors de quelques erreurs d'indentation. Très beau travail !	2.00	21.50
357437	2.00	ok	0.00	[C2] particule.h 20-26 robot.h 21-25, 56-59,80-90,121-130 simulation.h 27-34	1.00	[L1] graphic.cc: 14-65; gui.cc: 138-142,144-146,203-206,208-211; robot.h: 45; simulation.h: 202-229 [P2] graphic.cc: draw_cercle; simulation.cc: deplacement_rep et deplacement_0	Le code est clair, bien écrit et l'exécution est superbe c'est vraiment dommage que vous perdez des points un peu bêtement en oubliant d'externaliser des constructeurs et en ayant trop de fonctions longues. Sinon excellent travail!	2.00	16.50
357574	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	très bon projet	2.00	22.00
357595	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	bon travail malgré des détails à régler	2.00	20.50
357650	2.00	Ok	2.00	Ok	3.50	[L2]:robot.cc, [L1]:robot.cc, inconsistance entre les if statements	Très bonne exécution malgré quelques seg faults, le code aurait pu être plus lisible et les retours à la ligne sur les lignes trop longues semblent avoir été omis, bon travail néanmoins!	2.00	20.25
357744	2.00	OK	2.00	OK	1.00	[L1]graphic.cc 11, myarea.cc 19,27,33,49,... [P2]interface.cc interface(), simulation.cc decodage_ligne,ecriture,ac tion_robot_reparateur,acti on_robot_neutraliseur,mov e_to_type0	Le projet dans l'ensemble est bon. N'oubliez pas de couper vos méthodes trop longues en appliquant le principe d'abstraction. Malheureusement les robot des type1 et type2 ne sont pas implémentés. La simulation est cependant très rapide et le reste des fonctionnalités sont très bonnes.	2.00	16.25
357752	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, bon code et bonne exécution	2.00	23.00
357754	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Bon travail, bonne exécution et code relativement clair	2.00	22.50
357841	1.50	[A3] shape.h includes constante.h	2.00	OK	3.00	[L1] simulation.cc 115,129,136,154,... Warning [L2] gui.cc 485 [P2]gui.cc gui()	Attention au style, et au respect des conventions. Les fonctionnalités implémentées fonctionnent pour la plupart, malgré quelques couacs. Continuez à progresser !	2.00	15.25

357849	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] mauvais décalage au retour à la ligne: robot.cc : 72 73, 79,80 , 95, 96 Warning: [L2]: simulation.cc : 310;	Globalement, le mouvement des robots a été bien implémenté. Dommage qu'un bug à la neutralisation vous fasse perdre quelques points.		17.75
357857	2.00	ok	2.00	ok	0.00	[L2] robot.cc : 93,618639,652,... [P2] Robot_S::increment_nb, Robot_N::move_to1, Robot_N::attribution_p, Robot_R::choix_robot, Robot_S::decision, Robot_N::Robot_N(, ...	On voit qu'il y a eu du travail de fourni mais le projet est mal fini, c'est dommage !	2.00	12.50
358190	2.00	ok	2.00	ok	0.00	[L2] robot.cc : 93,618639,652,... [P2] Robot_S::increment_nb, Robot_N::move_to1, Robot_N::attribution_p, Robot_R::choix_robot, Robot_S::decision, Robot_N::Robot_N(, ...	On voit qu'il y a eu du travail de fourni mais le projet est mal fini, c'est dommage !	2.00	12.50
358257	2.00	Top	2.00	Top	5.00	Top (with some clear influence from c#): 1. Minor inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them in the member of the classes	The code is very well written and easy to understand, good job! Your coding styles resembled that of c# with function naming using PascalCase, although not wrong, in c++ it is more common to name function using either camelCase or snake_case	2.00	20.25

358300	2.00	ok	0.00	[C2]: Le constructeur RobotSaatial aisin que les méthodes addReparateur et add Neutalisateur ne tiennent pas sur une ligne	5.00	Warning: Le style de bracket n'a pas été consistant 2 fois; [L1]: robot.cc l721	Bon travail! Dommage que le mouvement est le même pour tous les neutraliseurs.	2.00	18.25
358305									
358312	2.00		2.00		4.00	[L2] gui.cc 84,248-250,287-290,343-346,430-452; particule.h 17,19-27;robot.cc:72-74, etc...	Bon travail! Par contre votre code bénéficierait d'un peu de rangement. Les conventions d'indentations ne sont pas respecté et vous avez pas mal de gros bloc de code qui pourrait être rendu davantage lisible en appliquant le principe d'abstraction.	1.75	13.75
358313	1.75	[A4]	1.00	[C1]particule.h, bool faux	2.00	[L1]simulation.h 38, 25, simulation.cc 799, 784,760,743,738,... [L2]simulation.h 69,simulation.cc 557,558, robot.cc 189, gui.cc 382,468 [P2]simulation.cc gestuin:deplacement_type 1,decodage_string gio.cc gui()	Dommage pour les quelques petites erreur dans l'exécution. Attention à votre style d'indentation peut orthodoxe. Des bonne idée dans le code cependant, qui est relativement agréable à lire.	2.00	15.25

358420	2.00	Ok	2.00	Ok	4.00	[L1]:robot.cc, petit manque de cohérence entre les if statements, [L2]:simulation.cc	Très bonne exécution, le code est bon malgré quelques erreurs d'indentation, beau travail!	2.00	21.75
358442	2.00	OK	2.00	OK	4.00	[L1]projet.cc 18-28	Un gros effort à été effectué sur le style, bravo pour ça. Sinon la simulation fonctionne très bien et est en plus super fluide. Un grand bravo	2.00	21.50
358456	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Rien à redire. Super!	2.00	23.00
358476	2.00	ok	1.00	[C2]: robot.cc: 95; Le constructeur Robot_neutralisateur ne tient pas sur une ligne	4.00	[L1]: robot.cc: 180,181,208,433; simulation.cc: 125->132; gui.cc: 194....; [L2]robot.cc : 130; simulation.cc : 520	Très bon travail globalement! Malheureusement, il manque un peu de rigueur dans l'écriture du code.	0.00	19.00
358500	2.00	ok	0.00	[C2] particule.h 20-26 robot.h 21-25, 56-59,80-90,121-130 simulation.h 27-34	1.00	[L1] graphic.cc: 14-65; gui.cc: 138-142,144-146,203-206,208-211; robot.h: 45; simulation.h: 202-229 [P2] graphic.cc: draw_cercle; simulation.cc: déplacement_rep et déplacement_0	Le code est clair, bien écrit et l'exécution est superbe c'est vraiment dommage que vous perdez des points un peu bêtement en oubliant d'externaliser des constructeurs et en ayant trop de fonctions longues. Sinon excellent travail!	2.00	16.50
359179	1.50	[A1]argc pas utilisé	2.00	ok	4.00	[L1] mauvaises indentations shape.h	bon travail en général, exécution pourrait être mieux implémentée	2.00	19.00
359187	2.00	ok	2.00	ok	5.00	[L2] gui.cc l.336, 350, simulation.cc390, 407	Excellent, bravo!	2.00	23.00
359285	2.00	Ok	2.00	Ok	5.00	Ok	Très bon projet, quelques commentaires de plus auraient été les bienvenus mais la propreté du code le rend agréable à lire, bon travail!	2.00	22.50
359444	2.00	OK	2.00	OK	4.00	[L1]graphic.cc 6, gui.cc 21-24,34-80	Très bon projet, les marches arrières sont une très bonne idée, bravo !	2.00	21.50
360558	1.00	[A2.1]simulation in particule [A2.2] gtkmm in particule	2.00	ok	0.00	[L2]particule.cc:234,239,242,245,246,...,[P2] 7 fonctions de plus de 40 lignes	Bon exécution, code difficile à lire	1.00	15.25

360837	1.50	[A3] shape.c includes constantes.h	2.00	OK	4.00	[L1]simulation.h 21-71,72,simulation.cc 767,632-640,robot.h 20-...	Dans l'ensemble très bon travail. L'optimisation est cependant à revoir.	2.00	21.25
360931	2.00	Top	2.00	Top	5.00	1. Inconsistent spacing, use a formatting tool 2. Inconsistent language choice, do not mix french and english 3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them	The code is not so readable nor understandable. Try to stick with a naming scheme, a language choice, in another words, try to improve your code style. Instead of using a newly defined Struct to move unique_ptr, you could use either a shared one, or simply change the ownership using std::move	2.00	22.50
360970	2.00	ok	2.00	ok	0.00	[L2]particule.cc:77,simulation.cc:153,constantes.h:15, particule.h:23 [P2] 6 fonctions font plus de 40 lignes	Bon travail, beaucoup de répétition dans le code ce qui complique la compréhension	0.00	13.75
361004	1.50	[A5] graphic doit être totalement indépendant du modèle: il dessine donc des carrés, pas des "particules" ou des "neutraliseurs"/"réparateurs"/"spatial" (fonctions draw_particule, draw_neutraliseur, draw_reparateur, draw_spatial)	2.00	ok	0.00	[L1] Espacements inconsistants, 2 vs 4 (par ex. robot.h), mauvaise indentation çà et là par ex. shape.cc:110, mélanges style accolades ex robot.cc:197,393,... [L2] simulation.cc:407,485 ; robot.h:176 ; robot.cc:360 ; gui.cc:467 [P2] simulation.cc:33-122,237-283,458-512,572-614 ; robot.cc:782-845 ; gui.cc:115-176,333-375 (sept fonctions entre 40 et 80 lignes, max autorisé = 2)	Un projet prometteur, vous perdez cependant beaucoup de point sur le style avec un grand nombre de fonctions trop longues, ainsi qu'une execution dont l'oubli de multiplier vos vitesses par delta_t vous a coûté cher.	2.00	13.25

361007	2.00	Ok	2.00	Ok	4.00	[L1]:robot.cc	Bonne exécution mais le code manque d'aération et a plusieurs problèmes d'indentation. La structure du code reste bonne et le travail est sérieux.	2.00	20.50
361030	2.00		2.00		5.00	warning: [L2]:simulation.cc, 415,492	Bon code bien écrit, dommage qu'il y ait eu des disfonctionnement au niveau de l'exécution	1.75	13.25
361046	2.00	Ok	2.00	Ok	4.50	[L1]:robot.cc, inconsistence entre les if statements	Excellente exécution, il aurait été plus simple pour déboguer de faire apparaître les robots au dessus de leur zone d'apparition et non pas cachés sous le cercle. Le code est bon et bien structuré mais manque un peu de commentaires et l'indentation n'est pas toujours consistante. Très bon travail!	2.00	22.00
361051	2.00	[A5] Warning gtkmm dans graphic.h, manque graphic_gui.h	2.00	ok	4.00	[L1]gui.cc l.20,30-31,225,266, particule.cc l. 47,etc.	Votre code fonctionne bien bravo, mais difficile à lire. Indentation à revoir	2.00	22.00
361066	1.50	[A3]gtkmm in shape	0.00	[C2]graphic.h:19, particul.h:32, robot.h:40, etc	3.00	[L1]graphic.cc:209,231,246, 271 , gui.cc:376, etc [P2]robot.cc:625,robot.cc:1066,robot.cc:1129 font plus de 40 lignes	execution correct, code dur à lire, a travailler	2.00	14.50
361116	1.00	[A2.2][A3]	2.00	Ok	4.00	[L3]:move_to_0	Quelques erreurs d'exécution et le code manque un peu de stucturation avec des fonctions beaucoup trop longues mais le travail reste bon!	0.00	16.50
361124	1.50	[A3]gtkmm in shape	0.00	[C2]graphic.h:19, particul.h:32, robot.h:40, etc	3.00	[L1]graphic.cc:209,231,246, 271 , gui.cc:376, etc [P2]robot.cc:625,robot.cc:1066,robot.cc:1129 font plus de 40 lignes	execution correct, code dur à lire, a travailler	2.00	14.50
361133	2.00		2.00		4.00	[L2] gui.cc 84,248-250,287-290,343-346,430-452; particule.h 17,19-27;robot.cc:72-74, etc...	Bon travail! Par contre votre code bénéficierait d'un peu de rangement. Les conventions d'indentations ne sont pas respecté et vous avez pas mal de gros bloc de code qui pourrait être rendu davantage lisible en appliquant le principe d'abstraction.	1.75	13.75
361150	2.00	ok	2.00	ok	5.00	parfait	très bon travail ; remarque: l'appel de seed(1) est inutilement trop fréquent	2.00	23.00

361164	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[P2]simulation.cc:184	Bon travail, code lisible et bonne execution	2.00	21.50
361174	2.00	OK	2.00	OK	3.00	[L1]simulation.cc 548-551,502-520,485-487,466-468,307,... [P2]gui.cc Myevent()	Attention au indentation, les mot-clés protected, public et private ne s'indentent pas. Attention aussi à l'indentation des if et boucle for. Les fonctionnalités sont très bonnes, et la marche arrière bien utilisée, bravo pour ça.	2.00	20.75
361235	2.00	ok	2.00	ok	2.00	[L2] robot.h: 30,105,107,164,169,171...; robot.cc: 250,345...; [P2]: simulation.cc : lecture (29->120); gui.cc : GUI_window (109->204)	Très joli travail en termes de fonctionnement! Malheureusement, votre code manque de rigueur	2.00	19.50
361276	1.50	[A1] projet.cc n'utilise pas argc	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, projet impeccable	2.00	22.50
361316	2.00	OK	2.00	OK	4.00	[L1]simulation.cc 38-66, gui.cc 24,38,50 Warning : [L2]simulation.cc 338,356,361	Almost perfect, good Job !	2.00	22.00
361362	2.00	ok	2.00	ok	0.00	[L2]particule.cc:77,simulati on.cc:153,constantes.h:15, particule.h:23 [P2] 6 fonctions font plus de 40 lignes	Bon travail, beaucoup de répétition dans le code ce qui complique la compréhension	0.00	13.75
361380	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[P2]simulation.cc lecture, 95 lignes	quelques manquements au niveau de l'exécution, bonne architecture	1.75	16.75
361405	1.00	[A3][A5] constantes.h inclu dans gui, shape	2.00		3.00	[P2] 2 fonctions dépassent 40 lignes en plus des 2 permises, distanceTosquare dans robot.cc, World::World dans gui.cc	bon travail en général, exécution un peu fragile	2.00	16.00
361537	1.00	[A2.1]simulation in particule [A2.2] gtkmm in particule	2.00	ok	0.00	[L2]particule.cc:234,239,24 2,245,246,...,[P2] 7 fonctions de plus de 40 lignes	Bon execution, code difficile à lire	1.00	15.25

361567	2.00	ok	2.00	ok	2.00	[P2] gui.cc: MainWindow simulation.cc: decodage_ligne [L1] robot.cc 82- 85,102,108,263,291- 293,325-328, 371- 377,481,494-496	Bon travail. Attention à bien appliquer le principe d'abstraction pour éviter d'avoir un code trop lourd et opaque.	2.00	17.25
361757	1.50	[A1] projet.cc n'utilise pas argc	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, projet impeccable	2.00	22.50
362005	2.00	ok	2.00	ok	3.00	[P2] simulation.cc:118- 197,503-556,595-638,640- 713 (quatre fonctions entre 40 et 80 lignes, max autorisé = 2)	Excellent projet avec seulement quelques bémols au niveau de l'exécution et des fonctions trop longues, très beau travail !	2.00	20.00
362019	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] simulation.cc:30,41,239 ; gui.cc:313,319,483-487 ; ...	Excellent projet, tout est quasiment parfait en dehors d'un petit détail au niveau de l'exécution et en dehors de quelques erreurs d'indentation. Très beau travail !	2.00	21.50
362057	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] simulation.cc:227-228 [WARNING] ; inconsistance accolades [WARNING] [L2] gui.cc:412 [WARNING] [P2] Simulation::assign_repairer s, Simulation::robots_tick, Simulation::test_intersectio ns : 3 fonctions à + de 40 lignes	Excellent projet avec seulement quelques bémols, très beau travail !	2.00	20.00
362176	1.00	[A2.2][A3]	2.00	Ok	4.00	[L3]:move_to_0	Quelques erreurs d'exécution et le code manque un peu de structuration avec des fonctions beaucoup trop longues mais le travail reste bon!	0.00	16.50

362199	1.50	[A5] constantes.h inclus dans graphic.cc	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, projet impeccable	2.00	22.50
362201	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Globalement, bon travail. Votre projet fonctionne bien.	2.00	21.75
362204	2.00	Ok	2.00	Ok	5.00	Ok	Très bon projet, quelques commentaires de plus auraient été les bienvenus mais la propreté du code le rend agréable à lire, bon travail!	2.00	22.50
362233	2.00	ok	2.00	ok	5.00	[L2] simulation.cc:1165 (WARNING)	Excellent projet avec seulement quelques bémols au niveau de l'exécution, code impeccable, très beau travail !	2.00	21.00
362253	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, bon code et bonne exécution	2.00	23.00
362308	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	Excellent niveau! Félicitations! Vos dessins sont très mignons	2.00	23.00
362320	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, bon code et bonne exécution	2.00	23.00
362358	2.00	Ok	2.00	Ok	4.00	[L1]:robot.cc	Bonne exécution mais le code manque d'aération et a plusieurs problèmes d'indentation. La structure du code reste bonne et le travail est sérieux.	2.00	20.50
362379	2.00	OK	2.00	OK	4.00	[L1]graphic.cc 6, gui.cc 21-24,34-80	Très bon projet, les marches arrières sont une très bonne idée, bravo !	2.00	21.50
362425	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] robot.cc : 87->96; 103->111; 229->233.....	Globalement, les mouvements ont été bien implémentés. Dommage que la création des robots est assez bancal et que les particules choisissent mal leur robot neutraliseur.	2.00	20.25
362429	2.00	ok	2.00	ok	5.00	bien	très joli	2.00	22.50
362434	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[P2]simulation.cc lecture, 95 lignes	quelques manquements au niveau de l'exécution, bonne architecture	1.75	16.75
362471	1.50	[A3] shape.h includes constante.h	2.00	OK	3.00	[L1] simulation.cc 115,129,136,154,... Warning [L2] gui.cc 485 [P2]gui.cc gui()	Attention au style, et au respect des conventions. Les fonctionnalités implémentées fonctionnent pour la plupart, malgré quelques couacs. Continuez à progresser !	2.00	15.25
362474	2.00	OK	2.00	OK	3.00	[L1]simulation.cc 548-551,502-520,485-487,466-468,307,... [P2]gui.cc Myevent()	Attention à l'indentation, les mots-clés protected, public et private ne s'indentent pas. Attention aussi à l'indentation des if et boucle for. Les fonctionnalités sont très bonnes, et la marche arrière bien utilisée, bravo pour ça.	2.00	20.75

362542	2.00	Ok	2.00	Ok	4.00	[L1]:robot.cc	Très bonne exécution, le code est bon malgré quelques erreurs d'indentation, beau travail!	2.00	21.50
362549	1.50	[A5] graphic ne doit pas include constantes.h	2.00	ok	5.00	ok	Très bon projet, qui fonctionne presque à la perfection.	2.00	21.00
362582	2.00	OK	2.00	OK	1.00	[L1]graphic.cc 11, myarea.cc 19,27,33,49,... [P2]interface.cc interface(), simulation.cc decodage_ligne,ecriture,ac tion_robot_reparateur,acti on_robot_neutraliseur,mov e_to_type0	Le projet dans l'ensemble est bon. N'oubliez pas de couper vos méthodes trop longues en appliquant le principe d'abstraction. Malheureusement les robot des type1 et type2 ne sont pas implémenté. La simulation est cependant très rapide et le reste des fonctionnalité sont très bonne.	2.00	16.25
362633	1.50	[A5] graphic doit être totalement indépendant du modèle: il dessine donc des carrés, pas des "particules" ou des "neutraliseurs"/"réparateurs"/"spatial" (fonctions draw_particule, draw_neutraliseur, draw_reparateur, draw_spatial)	2.00	ok	0.00	[L1] Espacements inconsistants, 2 vs 4 (par ex. robot.h), mauvaise indentation çà et là par ex. shape.cc:110, mélanges style accolades ex robot.cc:197,393,... [L2] simulation.cc:407,485 ; robot.h:176 ; robot.cc:360 ; gui.cc:467 [P2] simulation.cc:33-122,237-283,458-512,572-614 ; robot.cc:782-845 ; gui.cc:115-176,333-375 (sept fonctions entre 40 et 80 lignes, max autorisé = 2)	Un projet prometteur, vous perdez cependant beaucoup de point sur le style avec un grand nombre de fonctions trop longues, ainsi qu'une execution dont l'oubli de multiplier vos vitesses par delta_t vous a coûté cher.	2.00	13.25
362672	2.00	ok	2.00	ok	2.00	[L2] robot.h: 30,105,107,164,169,171...; robot.cc: 250,345...; [P2]: simulation.cc : lecture (29->120); gui.cc : GUI_window (109->204)	Très joli travail en termes de fonctionnement! Malheureusement, votre code manque de rigueur	2.00	19.50

362713	2.00	ok	2.00	ok	2.00	[P2] gui.cc: MainWindow simulation.cc: decodage_ligne [L1] robot.cc 82- 85,102,108,263,291- 293,325-328, 371- 377,481,494-496	Bon travail. Attention à bien appliquer le principe d'abstraction pour éviter d'avoir un code trop lourd et opaque.	2.00	17.25
362819	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	projet impeccable à tous les niveaux, bon travail	2.00	23.00
362863	2.00	ok	2.00	ok	3.00	[P2] simulation.cc:118- 197,503-556,595-638,640- 713 (quatre fonctions entre 40 et 80 lignes, max autorisé = 2)	Excellent projet avec seulement quelques bémols au niveau de l'exécution et des fonctions trop longues, très beau travail !	2.00	20.00
362883	2.00	Ok	2.00	Ok	3.50	[L2]:robot.cc, [L1]:robot.cc, inconsistance entre les if statements	Très bonne exécution malgré quelques seg faults, le code aurait pu être plus lisible et les retours à la ligne sur les lignes trop longues semblent avoir été omis, bon travail néanmoins!	2.00	20.25
362932	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, bon code et bonne exécution	2.00	23.00
362936	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L2] robot.cc:588,722; simulation.cc:106,345,411, 458,479,563	Super code! Rien à redire	2.00	21.50
362937	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	impeccable; seul warning "magic number": les indices du tableau boutons pourraient être des symboles	2.00	23.00
363073	2.00	ok	2.00	ok	3.00	[P2]Simulation::update_m ovement Simulation::write_file Simulation::find_nearest_r obot ; GuiWindow::GuiWindow	Un projet presque parfait, bravo !	2.00	20.25
363089	2.00	Ok	2.00	Ok	4.50	[L1]:robot.cc, inconsistance entre les if statements	Très bon projet, quelques erreurs d'exécution mais le code est agréable à lire et bien structuré, bon travail!	2.00	20.25
363093	1.50	[A5] graphic.h include shape.h	2.00	ok	5.00	Warning: [L2] graphic.h : 48,49; shape.cc:128	Domage que votre interface graphique ne donne pas le comportement voulu.	1.00	11.00

363258	2.00	ok	2.00	ok	5.00	[L2]simulation.cc l.781,812,843	Le code est bien écrit bravo et les commentaires sont pertinents, c'est très bien. Par contre le programme fait à peu près ce qui est demandé	2.00	19.50
363301	2.00	Ok	2.00	Ok	4.50	[L1]:robot.cc, inconsistence entre les if statements	Excellente exécution, il aurait été plus simple pour déboguer de faire apparaître les robots au dessus de leur zone d'apparition et non pas cachés sous le cercle. Le code est bon et bien structuré mais manque un peu de commentaires et l'indentation n'est pas toujours consistente. Très bon travail!	2.00	22.00
363358	2.00	OK	2.00	OK	4.00	[L1]projet.cc 18-28	Un gros effort à été effectué sur le style, bravo pour ça. Sinon la simulation fonctionne très bien et est en plus super fluide. Un grand bravo	2.00	21.50
363444	2.00	OK	2.00	OK	4.00	[L1] simulation.cc 189,386,608-617,626,... Warning : [L2] shape.cc 118, simulation.cc 536, simulation.h 65	En général un très bon projet, quelques petites erreur malheureusement. Essayer de faire un peu plus attention à l'optimisation la prochaine fois.	2.00	19.25
363599	2.00	ok	2.00	ok	5.00	[L2] gui.cc l.336, 350, simulation.cc390, 407	Excellent, bravo!	2.00	23.00
363600	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	impeccable; seul warning "magic number": les indices du tableau buttons pourraient être des symboles	2.00	23.00
363687	2.00	OK	0.00	[C1] gui.cc started,step	0.00	[L1] simulation.cc, gui.cc Warning : [L2] Be careful, 3 lines are too long [P2] simulation.cc decodage_ligne, robot.cc trouver_angle_but_depl_u n, depl_type_deux, angle_pour_pop, gui.cc on_timeout, MyWindow	Be careful to you coding style. A lot of point were lost this way. Sadly, the execution was not perfect as well. You however had good idea in you code.	2.00	9.50
363718	2.00	Ok	2.00	Ok	4.00	[L1]:robot.cc	Très bonne exécution, le code est bon malgré quelques erreurs d'indentation, beau travail!	2.00	21.50
363765	1.50	[A3]	2.00	ok	4.00	[L2] gui.cc,303-317 [P2] simulation.cc, decodage_ligne	bon effort initial mais le projet est incomplet et le code n'est pas soigné	1.50	16.50

363799	2.00	ok	2.00	ok	2.00	[P2]simulation.cc (dataReading, decideToSpawn, setNeutralizerGoal); robot.cc (verifMovingBot, determineContactPoint)	très bon travail, attention aux style de code	2.00	19.00
363802	1.50	[A2.1]	2.00	ok	5.00	bien	très bien	2.00	22.00
363823	2.00	OK	0.00	[C1] gui.cc started,step	0.00	[L1] simulation.cc, gui.cc Warning : [L2] Be careful, 3 lines are too long [P2] simulation.cc decodage_ligne, robot.cc trouver_angle_but_depl_u n, depl_type_deux, angle_pour_pop, gui.cc on_timeout, MyWindow	Be careful to you coding style. A lot of point were lost this way. Sadly, the execution was not perfect as well. You however had good idea in you code.	2.00	9.50
363889	2.00	Top	1.00	[C1] Robot.cc: the manage/colision/... have referenced access to member of Simulation	5.00	1. Inconsistent spacing, use a formatting tool 2. Incosistent language choice, do not mix french and english 3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them	The code is more or less readable and understandable. For the next projects, try to find better names for your variables, stick to a naming scheme and do not mix french and english	2.00	21.50
363966	2.00	Ok	2.00	Ok	4.00	[L1]:robot.cc, petit manque de cohérence entre les if statements, [L2]:simulation.cc	Très bonne exécution, le code est bon malgré quelques erreurs d'indentation, beau travail!	2.00	21.75
363979	2.00	ok	2.00	ok	5.00	[L2]particule.h l.12	Parfait, bravo!	2.00	23.00
364036	2.00	ok	2.00	ok	5.00	ok	très bon travail, bon code et bonne execution	2.00	23.00

364043	1.75	[A4]	1.00	[C1]particule.h, bool faux	2.00	[L1]simulation.h 38, 25, simulation.cc 799, 784,760,743,738,... [L2]simulation.h 69,simulation.cc 557,558, robot.cc 189, gui.cc 382,468 [P2]simulation.cc gestuin:deplacement_type 1,decodage_string gio.cc gui()	Domage pour les quelques petites erreur dans l'exécution. Attention à votre style d'indentation peut orthodoxe. Des bonne idée dans le code cependant, qui est relativement agréable à lire.	2.00	15.25
364060	1.00	[A3] shape ne peut qu'inclure graphic ; shape ne peut pas include message.h [A5] graphic ne peut qu'inclure GTKmm ; graphic ne peut pas include constantes.h	0.00	[C1] robot.h: static int no_maj, static s2d bercail, int check	0.00	[L1] un peu partout [L2] graphic.cc:30 [WARNING] [P2] simulation.cc:48-132,243-293,449-513,516-616,627-692,721-767,776-828 ; robot.cc:527-577,gui.cc:106-222	C'est dommage, on voit que vous avez mis un certain effort dans ce projet car pas mal de fonctionnalités sont là, mais vos problèmes au niveau du code dont votre grand nombre de fonctions trop longues et la présence d'attributs publics, ainsi que vos nombreuses erreurs d'executions vous coûtent très cher. Bonne continuation	2.00	8.25
364120	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] mauvais décalage au retour à la ligne: robot.cc : 72 73, 79,80 , 95, 96 Warning: [L2]: simulation.cc : 310;	Globalement, le mouvement des robots a été bien implémenté. Domage qu'un bug à la neutralisation vous fasse perdre quelques points.		17.75

364132	2.00	Top	1.00	[C1] Robot.cc: the manage/colision/... have referenced access to member of Simulation	5.00	<ol style="list-style-type: none"> 1. Inconsistent spacing, use a formatting tool 2. Inconsistent language choice, do not mix french and english 3. Inconsistent naming scheme, choose between PascalCase, camelCase and snake_case, and especially do not mix all of them 	The code is more or less readable and understandable. For the next projects, try to find better names for your variables, stick to a naming scheme and do not mix french and english	2.00	21.50
364150	2.00	ok	2.00	ok	5.00	[L2]simulation.cc l.781,812,843	Le code est bien écrit bravo et les commentaires sont pertinents, c'est très bien. Par contre le programme fait à peu près ce qui est demandé	2.00	19.50

				[C2] Seuls les constructeurs et les accesseurs définis sur la même ligne que le prototype peuvent être définis dans l'interface d'une classe. simulation.h: get_space_sim_data, oui_non_modif, change_finish_state ; robot.h: make_invisible, up_nnd, change_state, get_etat, change_color, change_etat, no_avance ; visu.h: say_nbU ; shape.h: getcor, side_val, modif_side, setcor, modif_coo		[L1] simulation.cc:55,105,123,141,... ; visu.cc:26,47,75,120,... ; ... [L2] simulation.cc:426,436,465,602,631,643-644,653 ; robot.h:125 ; robot.cc:380,418,518 ; graphic.h:11 ; visu.cc:271,284 [P2] simulation.cc:66-146,420-462,618-661 ; robot.cc:416-488 ; visu.cc:101-178 (cinq fonctions entre 40 et 80 lignes, max autorisé = 2)		Un projet prometteur avec une très bonne execution, vous perdez malheureusement énormément de points sur la partie style dû au grand nombre de fonctions trop longues, de lignes trop longues et de mauvaise indentations, ainsi qu'un manque d'externalisation qui vous a aussi coûté cher.		
364154	2.00	ok	0.00		0.00				2.00	14.00
364156	2.00	ok	2.00	ok	4.00	[L1] simulation.cc:89-96,441,495,597,... ; robot.cc:103,118,... ; ... [L2] simulation.cc:984 ; robot.cc:176 (WARNING)		Projet quasiment parfait, très beau travail, surtout pour l'execution qui est impeccable !	2.00	22.00
364183								absence à l'oral et n'a pas contribué au projet	0.00	0.00