

Sciper	[Arg]	t28	t29	t30	t31	t32	[part]	[rep]	[crea]	t44	t45	pénalité	Comment exec.	exec (12pts)
302064	0.50	0.00	1.00	1.00	0.00	0.00	1.25	0.75	0.00	0.00	0.00		Orientation du robot avant de rentrer dans spatial ? t28 : simulation ne s'arrête pas t31 : coordination 1 ne fonctionne pas bien t32 : coordination 2 ne fonctionne pas bien + couleur collision [part] t33 : ne désintègre pas petite particule, t36 : ne prend pas en compte temps de rotation [rep] t38 : ne se détruit pas, t39 : pas collision rep/neutral, t40 : pas bon choix neutral [crea] t42/43 : ne crée pas de neutral t44/t45 : : ne crée pas de neutral	4.50
326025	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	0.75	0.75	0.75		1. Robots target each other and remain frozen [t34]. 2. One robot targets both particles and then robots target each other and remain frozen [t35], [t36], [t37] 3. No robot was created [t42] 4. Robots collide with each others after eliminating half of the particles [t43] 5. 3 robots collide with each others in the beginning, one robots works properly (no robot broke) [t44] 6. The robots continue rotating without any goal after destroying two particles [t45]	10.25
328364	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	1.00	0.50		t32 pas de rotation en avançant vers la cible ; seulement au retour vers le robot spatial. t45 superposition des robots à la création	11.00
328433	0.50	0.00	0.25	0.25	0.00	0.00	0.00	0.00	0.25	0.25	0.25		lancement sur ligne de commande sinon échec de la lecture ; inversion entre neutraliseur et réparateur ; création des robots neutraliseurs superposés ; ne gère pas les collisions avec le réparateur ; seg fault systématique dès qu'il ne reste plus de particules. très difficile à évaluer étant donné la lecture incorrecte des fichiers. t43 : un seul robot peut bouger puis s'arrête après destruction de la première particule. L'interface gui n'est pas correctement mise à jour pour les nombres de robots. t44: 2 particules supprimées puis immobilisation des robots. t45: chaque robot qui supprime une particule ne bouge plus ensuite.	1.75

329207	0.25	0.00	1.00	1.00	0.00	1.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	[Arg] ./projet ne fonctionne pas t28 : pas de retour au spatial / fin de simulation t31 : alignement dans la zone de risque [part] t34/35/36/37 : seg fault quand plus de neutralisers que de particules [rep] t38 : pas destruction (ni panne), t39/40/41 : init pas neutra en panne [crea] t42/t43 : ne crée pas de neutra t44/t45 : ne crée pas de neutra	3.25
329309	0.50	0.00	0.25	0.25	0.00	0.00	0.00	0.00	0.25	0.25	0.25		lancement sur ligne de commande sinon échec de la lecture ; inversion entre neutraliseur et réparateur ; création des robots neutraliseurs superposés ; ne gère pas les collisions avec le réparateur ; seg fault systématique dès qu'il ne reste plus de particules. très difficile à évaluer étant donné la lecture incorrecte des fichiers. t43 : un seul robot peut bouger puis s'arrête après destruction de la première particule. L'interface gui n'est pas correctement mise à jour pour les nombres de robots. t44: 2 particules supprimées puis immobilisation des robots. t45: chaque robot qui supprime une particule ne bouge plus ensuite.	1.75
329942	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		ok	12.00
330515	0.50	0.00	0.00	1.00	1.00	0.00	1.00	0.50	0.25	1.00	1.00		t28 : simulation ne s'arrête pas t29 : desintegre sans alignement t32 : problème de couleurs et mouvement de type 2 [part] : t33 ne commence pas par la plus grosse, t37 ne prend pas en compte temps rotation [rep] : t38 ne se détruit pas, t39 pas collision rep/neutra, t40 pas bonne cible rep [crea] t44 ne doit pas créer avant 100, t45 crée un seul robot, pas bonne cible et coordination	6.25

330686	0.50	0.00	1.00	1.00	0.00	0.00	1.25	0.75	0.00	0.00	0.00	Orientation du robot avant de rentrer dans spatial ? t28 : simulation ne s'arrête pas t31 : coordination 1 ne fonctionne pas bien t32 : coordination 2 ne fonctionne pas bien + couleur collision [part] t33 : ne désintègre pas petite particule, t36 : ne prend pas en compte temps de rotation [rep] t38 : ne se détruit pas, t39 : pas collision rep/neutra, t40 : pas bon choix neutra [crea] t42/43 : ne crée pas de neutra t44/t45 : : ne crée pas de neutra	4.50	
333256	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	0.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00	-1.00	t31 : type 1 avance bien mais ne se réoriente pas correctement au contact avec la zone à risque; t32: déplacement loin du comportement attendu ; [part] t36: la particule ne choisit pas le robot le plus proche ; Oubli de multiplier par delta_t en rotation	9.00
339452	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	0.75	0.75	0.75		1. Robots target each other and remain frozen [t34]. 2. One robot targets both particules and then robots target each other and remain frozen [t35], [t36], [t37] 3. No robot was created [t42] 4. Robots collide with each others after eliminating half of the particles [t43] 5. 3 robots collide with each others in the beginning, one robots works properly (no robot broke) [t44] 6. The robots continue rotating without any goal after destroying two particles [t45]	10.25

339655	0.25	0.25	0.50	0.50	0.00	0.00	0.25	0.25	0.00	0.00	0.00	<p>1. Both particle and robot are removed in one step [t28].</p> <p>2. Both particle and robot are removed in 14 steps [t29]</p> <p>3. Both particle and robot are removed in 7 steps [t30]</p> <p>4. Nothing happens [t31]</p> <p>5. Nothing happens [t32]</p> <p>6. The robot goes in direction of the biggest particle, but it teleports and eliminates it before touching it. Then both the robot and the small particle are eliminated (13) [t33].</p> <p>7. 3 steps, robots eliminate the particules by teleporting and then disappear. [t34]</p> <p>8. 3 steps, robots eliminate the particules by teleporting and then disappear. [t35]</p> <p>9. Robots eliminate the particules by teleporting, even if rotation occurs correctly, and then disappear. The choice of the nearest robot is incorrect.[t36]</p> <p>10. 4 steps, robots eliminate the particules by teleporting and then disappear. [t37]</p> <p>11. The repairing robot repairs correctly the nearest robot (by teleporting) and then the simulation ends with repairing robot and the other broken robot returning home [t40]</p> <p>12. Segmentation fault [t42], [t43],[t44],[t45]</p>	2.00
339837	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	1.00	2.00	2.00	1.00	0.00	0.50	<p>t31: le robot n'est pas assez loin de la particule; t44 se termine par segmentation fault, pas de robots en panne, superposition de neutralisateurs; t45 superposition entre 2 robots neutralisateurs, simulation ne se déroule pas comme prévu</p>	10.00
339870	0.50	0.00	1.00	1.00	0.00	1.00	0.50	1.00	0.50	0.00	0.00	<p>t28 : pas de retour au spatial, ni d'arrêt de la simulation</p> <p>t31 : ne désintègre pas</p> <p>[part] t34/t35/t36 : ne choisit pas la bonne particule</p> <p>[rep] t39 : ne répare pas le deuxième, t41 : ne rentrent pas</p> <p>[crea] t43 : ne crée qu'un, mauvaises particules qui disparaissent, robots qui disparaissent</p> <p>t44/t45 : ne crée qu'un, mauvaises particules qui disparaissent, robots qui disparaissent</p>	5.50

339959	0.50	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	1.50	0.00	0.00	0.00	-1 transla tion trop rapide	vous avez commencé le projet mais il y a beaucoup de bugs: les robot se téléportent, ils traversent des particules ou d'autres robot, ils vont au mauvais endroit. Très souvent le comportement des robots est "à moitié" juste. Il est difficile d'évaluer la réparation à cause de problème de couleurs	2.00
339964	0.50	0.25	1.00	1.00	0.00	0.00	2.00	1.50	1.00	1.00	1.00		La simulation ne s'arrête pas; seul le type 0 fonctionne; t40: le réparateur se dirige vers le mauvais neutraliseur.	9.25
340062	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Optimisation pas au top, mais les fonctionnalités fonctionnent parfaitement.	12.00
340435	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	1.50	1.00	1.00	1.00		[rep]t40, réparateur figé avant destruction du premier neutralisateur, il faut se diriger dès le début vers le 2e robot; t45 un neutralisateur sort du domaine	11.50
340497	0.50	0.50	1.00	0.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	0.50	0.50		t31 : ne désintègre pas [part] t36 : prend pas en compte temps de rotation t44/t45 : bug parfois dans les coins des particules et pour le choix de la destination	9.50
340863	0.50	0.50	1.00	1.00	0.75	0.75	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		1. Particle is eaten on day 116 [t31] 2. Robot comes in contact with particle and eats it immediately on day 21. robot cant return because it just keeps spinning [t32] Small deviation from the expected values 1. 245 days to finish [t28] 2. Ends on day 247 [t29] 3. Ends on day 253 [t30]	11.50
341002	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		impeccable	12.00
341055	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Superbe!	12.00
341138	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Super!	12.00
341237	0.50	0.50	1.00	0.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	0.50	0.50		t31 : ne désintègre pas [part] t36 : prend pas en compte temps de rotation t44/t45 : bug parfois dans les coins des particules et pour le choix de la destination	9.50

													<ol style="list-style-type: none"> 1. Eats particle in one step and changes orientation without rotating. Ends on day 213 [t28] 2. Nothing happens [t29] 3. Eats particle on day 32 and cant go back [t30] 4. Eats particle on day 42 and cant go back [t31] 5. Eats particle without touching particle and cant go back [t32] 6. Eats first particle and then stops [t33] 7. Bottom robot works, top one eats particle, rotates 360 degrees and stops [t34, t35] 8. Top robot changes orientation without rotating and goes to the top particle, then eats it, then rotates 360 degrees and stops. bottom robot goes straight to bottom particle and then goes home [t36] 9. Bottom robot works, top one eats both top particles, rotates 360 degrees and stops [t37] 10. Left robot waits for right robot to be fixed then they both change orientation without rotating and go home [t39] 11. Right particle gets fixed and then changes direction without rotating [t40] 12. Both robots change orientation without rotating and go home [t41] 13. Nothing happens: one update then stops [t42, t43, t44, t45] 	
341489	0.50	0.25	0.00	0.75	0.75	0.50	1.50	1.75	0.00	0.00	0.00			6.00
341508	0.50	0.00	1.00	0.50	0.00	0.50	0.50	0.50	0.00	0.00	0.00	<p>t28: simulation ne termine pas t30: robot ne se réaligne pas une fois en contact t31: pas de mouvement t32: pas de neutralisation [part] t33, t36 mauvaise cible, t37 too small particule [rep] t38: robot ne disparaît pas, t39-40 robot rep rentre a la base [crea] rien ne se passe t44-t45 idem</p>	3.50	

341509	0.50	0.00	1.00	1.00	0.25	1.00	0.75	0.75	0.00	0.00	0.00	t28:la simulation ne s'arrête pas, t31:ne s'aligne pas correctement [part]t34-37 les deux robots choisissent la même particule, t37 le robot passe au travers de la particule [rep] t39: le robo rep se bloque dans le robot neutralisateur, t40 les deux robots neutralisateurs disparaissent, t41 les robots neutralisateurs oscille lorsqu'ils rentrent à la base [crea] rien ne se passe Idem t44, t45	5.25
341530	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	Small variation from the expected values: 1. Color robots in collision purple, red if in need of reparation 2. Reparation not seen in simulation, because it wasn't needed [t44][t45]	12.00
341668	0.25	0.25	0.50	0.50	0.00	0.00	0.25	0.25	0.00	0.00	0.00	1. Both particle and robot are removed in one step [t28]. 2. Both particle and robot are removed in 14 steps [t29] 3. Both particle and robot are removed in 7 steps [t30] 4. Nothing happens [t31] 5. Nothing happens [t32] 6. The robot goes in direction of the biggest particle, but it teleports and eliminates it before touching it. Then both the robot and the small particle are eliminated (13) [t33]. 7. 3 steps, robots eliminate the particules by teleporting and then disappear. [t34] 8. 3 steps, robots eliminate the particules by teleporting and then disappear. [t35] 9. Robots eliminate the particules by teleporting, even if rotation occurs correctly, and then disappear. The choice of the nearest robot is incorrect.[t36] 10. 4 steps, robots eliminate the particules by teleporting and then disappear. [t37] 11. The repairing robot repairs correctly the nearest robot (by teleporting) and then the simulation ends with repairing robot and the other broken robot returning home [t40] 12. Segmentation fault [t42], [t43],[t44],[t45]	2.00
341672	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	Parfait!	12.00

341744	0.25	0.00	1.00	0.00	0.00	0.00	1.00	0.50	0.50	1.00	1.00	<p>[Arg] Erreur de compilation à cause de simulation.h:71 [t28] Le robot ne bouge plus après avoir désintégré la particule et ne rentre jamais vers le robot spatial ; la simulation ne s'arrête donc jamais [t30] Le robot ne se réaligne pas à la normale de la particule après s'être dirigé vers elle. Le robot ne change pas de couleur lors de la collision [t31] Mouvement de type0 au lieu de type1 [t32] Mouvement de type0 au lieu de type2 [part] t34, t35 & t37: La particule la plus grande choisit le robot le plus éloigné [rep] t38: Le robot neutralisateur en panne n'est pas jaune (pas pénalisé). t39, t40: le réparateur ne bouge jamais. t41: rien ne bouge [crea] t42: le robot spatial crée un robot à nb_update = 1, qui n'est pas multiple de modulo_update = 100, -0,25. t43: la génération des 3 robots ne suit pas du tout une règle selon nb_update. -0,25</p>	5.25
341898	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	0.50	0.00	1.00	1.00	<p>L'execution se passe bien. Il y a quelques detail problématique comme des erreurs dans la gestion des collision réparateurs/neutraliseurs et le nombre de robot en réserve (décrémentatation manquante)</p>	9.50
341903	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	0.50	0.75	0.00	0.75	0.00	0.00	<p>t31 mouvement type1 erroné; t32 pas de changement de couleur pendant collision; [part] les robots n'eliminent pas les particules pr t34,35,36,37, mauvais choix de particules pr t36; [rep] les fichiers tests n'ouvrent pas; [crea] t43 robots sont tous figés à la fin; t44-t45 le programme se plante dès le début, robots figés</p>	5.50
341942	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.00	1.00	1.00	<p>[crea]: robot se crée trop tôt, robots suivants ne se créent pas</p>	11.00
341949	0.50	0.25	0.75	1.00	0.50	1.00	1.50	1.50	1.00	1.00	1.00	<p>t28: 4 étapes au lieu de 2/t29: ne retourne pas vers le robot spatial/t31: ne tourne pas avant contact/t39,t41: robot de gauche disparaît/reste -> ne respecte pas la description</p>	10.00
341970	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	<p>ok</p>	12.00

													t28 : mauvais ticks, pas d'arrêter de la simulation et de retour des robots t31 : pas d'alignement hors de la zone à risque, ne désintègre pas t32 : pas coordination de type 2 [part] t33 : ne vise pas la plus grosse, t34/35/37 : seg fault, t36 : ne prend pas en compte le temps de rotation [rep] t41 : ne rentrent pas [crea] t43 : seg fault t44 : robots bloqués sur coins, simulation bloquée t45 : collision à création, simulation bloquée	
342101	0.50	0.00	1.00	1.00	0.00	0.00	0.00	1.50	0.50	0.00	0.00			4.50
342224	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t32: pas de rotation lors du mouvement	11.00
342283	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	0.50	0.50		t44,t45: simulation se bloque sans raison	11.00
342391	0.50	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	1.00	0.50	0.00	0.00	0.00		On voit que vous avez commencé à faire le rendu 3 mais que vous ne l'avez pas fini. Le fonctionnement du bouton start est approximatif.	2.00
342575	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Tout fonctionne comme demandé, c'est bien ! Quelques comportements curieux sur le fichier t45 (blocage étrange entre robots) mais rien de faux.	12.00
342906	0.50	0.00	1.00	1.00	0.25	1.00	0.75	0.75	0.00	0.00	0.00		t28:la simulation ne s'arrête pas, t31:ne s'aligne pas correctement [part]t34-37 les deux robots choisissent la même particule, t37 le robot passe au travers de la particule [rep] t39: le robo rep se bloque dans le robot neutralisateur, t40 les deux robots neutralisateurs disparaissent, t41 les robots neutralisateurs oscille lorsqu'ils rentrent à la base [crea] rien ne se passe Idem t44, t45	5.25
342907	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	1.00	2.00	2.00	1.00	0.00	0.50		t31: le robot n'est pas assez loin de la particule; t44 se termine par segmentation fault, pas de robots en panne, superposition de neutralisateurs; t45 superposition entre 2 robots neutralisateurs, simulation ne se déroule pas comme prévu	10.00
344310	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Execution très fluide, travail impeccable	12.00
344321	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		parfait	12.00
344325	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	0.75	1.00	-1.00	t44: le robot oscille entre plusieurs buts, les rotations sont beaucoup trop rapide	11.25

344416	0.50	0.00	1.00	0.00	1.00	1.00	1.50	2.00	0.50	0.00	0.50	t28 simulation ne s'arrete pas à la rentrée de tous les robots; t30 neutralisateur se fige pdt collision avec particule, plus rien ne se passe; t31 robot ne bouge pas comme prévu; t32 pas de rotation. t33,t36 warning pas de neutralisation a cause de superposition; t37 robot se superpose avec la petite particule et se coince après; [crea] t43 2eme neutralisateur choisit la mauvaise cible; t44 programme se fige vers la 1000e mise a jour, superposition robot-particule; t45 programme se fige vers la 1000e mise a jour	8.00
344529	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.25	0.00	1.00	1.00	1.00	1. Wrong choice of the nearest robot with rotation [t36] 2. Simulation doesn't start [t37] 3. Wrong errors and segmentation fault [t38], [t39],[t40],[t41]	9.25
344936	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	1.50	1.00	1.00	1.00	[rep]t40, réparateur figé avant destruction du premier neutralisateur, il faut se diriger dès le début vers le 2e robot; t45 un neutralisateur sort du domaine	11.50
345007	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00	[part]t36	11.50
345130	0.50	0.00	0.00	1.00	1.00	0.00	1.00	0.50	0.25	1.00	1.00	t28 : simulation ne s'arrête pas t29 : desintegre sans alignement t32 : problème de couleurs et mouvement de type 2 [part] : t33 ne commence pas par la plus grosse, t37 ne prend pas en compte temps rotation [rep] : t38 ne se détruit pas, t39 pas collision rep/neutra, t40 pas bonne cible rep [crea] t44 ne doit pas créer avant 100, t45 crée un seul robot, pas bonne cible et coordination	6.25
345259	0.50	0.00	1.00	0.00	0.00	0.00	1.00	2.00	1.00	1.00	1.00	t28: simulation ne s'arrête pas t30: ne se met pas à la normale de la particule t31,t32: rien ne se passe part: temps de rotation pas pris en compte, particule rencontrée ignorér	7.50

345308	0.50	0.00	1.00	0.50	0.00	0.50	0.50	0.50	0.00	0.00	0.00	t28: simulation ne termine pas t30: robot ne se réaligne pas une fois en contact t31:pas de mouvement t32:pas de neutralisation [part] t33, t36 mauvaise cible, t37 too small particule [rep] t38: robot ne disparaît pas, t39-40 robot rep rentre a la base [crea] rien ne se passe t44-t45 idem	3.50
345310	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00	1. Segmentation fault after eliminating particules [t35] Small deviations from the expected values: 2. Reparation not seen because it was not needed [t44],[t45] 3. Robots frozen before eliminating all particles [t45]	11.50
345337	0.50	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.25	0.50	0.25	Malheureusement, aucun test ne marche sauf la création d'un robot modulo 100 et la désintégration des particules.	1.50
345473	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	0.50	0.75	0.00	0.75	0.00	0.00	t31 mouvement type1 erroné; t32 pas de changement de couleur pendant collision; [part] les robots n'eliminent pas les particules pr t34,35,36,37, mauvais choix de particules pr t36; [rep] les fichiers tests n'ouvrent pas; [crea] t43 robots sont tous figés à la fin; t44-t45 le programme se plante dès le début, robots figés	5.50
345683	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00	1. Segmentation fault after eliminating particules [t35] Small deviations from the expected values: 2. Reparation not seen because it was not needed [t44],[t45] 3. Robots frozen before eliminating all particles [t45]	11.50
345862	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	Parfait!	12.00
346154	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	0.50	0.00	1.00	1.00	L'execution se passe bien. Il y a quelques detail problematique comme des erreurs dans la gestion des collision réparateurs/neutraliseurs et le nombre de robot en réserve (décrémentement manquante)	9.50
346228	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.25	1.00	1.00	[crea] t42 : ne doit pas créer de neutraliseur avant le step 100, t43 : manque 3eme neutraliseur Robots qui se bloquent mais sinon très bonne exécution	11.25
346230	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	Small variation from the expected values: 1. Color robots in collision purple, red if in need of reparation 2. Reparation not seen in simulation, because it wasn't needed [t44][t45]	12.00

346255	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	0.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00	-1.00	t31 : type 1 avance bien mais ne se réoriente pas correctement au contact avec la zone à risque; t32: déplacement loin du comportement attendu ; [part] t36: la particule ne choisit pas le robot le plus proche ; Oubli de multiplier par delta_t en rotation	9.00
346389	0.50	0.25	0.00	0.75	0.75	0.50	1.50	1.75	0.00	0.00	0.00		<ol style="list-style-type: none"> 1. Eats particle in one step and changes orientation without rotating. Ends on day 213 [t28] 2. Nothing happens [t29] 3. Eats particle on day 32 and cant go back [t30] 4. Eats particle on day 42 and cant go back [t31] 5. Eats particle without touching particle and cant go back [t32] 6. Eats first particle and then stops [t33] 7. Bottom robot works, top one eats particle, rotates 360 degrees and stops [t34, t35] 8. Top robot changes orientation without rotating and goes to the top particle, then eats it, then rotates 360 degrees and stops. bottom robot goes straight to bottom particle and then goes home [t36] 9. Bottom robot works, top one eats both top particles, rotates 360 degrees and stops [t37] 10. Left robot waits for right robot to be fixed then they both change orientation without rotating and go home [t39] 11. Right particle gets fixed and then changes direction without rotating [t40] 12. Both robots change orientation without rotating and go home [t41] 13.Nothing happens: one update then stops [t42, t43, t44, t45] 	6.00
346483	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.50	1.00	1.00		[crea]: robot se crée trop tôt	11.50
346515	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.75	2.00	1.00	1.00	1.00		t37 : la petite particule n'apparaît pas	11.75
346518	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00	-1.00	Rotation trop rapides [part] t36 : choix de particule ne prend pas en compte temps rotation Très bonne exécution autrement.	10.50
346596	0.50	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	1.50	0.00	0.00	0.00	-1	vous avez commencé le projet mais il y a beaucoup de bugs: les robot se téléportent, ils traversent des particules ou d'autres robot, ils vont au mauvais endroit. Très souvent le comportement des robots est "à moitié" juste. Il est difficile d'évaluer la réparation à cause de problème de couleurs	2.00

346973	0.25	0.00	1.00	1.00	0.00	1.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	[Arg] ./projet ne fonctionne pas t28 : pas de retour au spatial / fin de simulation t31 : alignement dans la zone de risque [part] t34/35/36/37 : seg fault quand plus de neutralisers que de particules [rep] t38 : pas destruction (ni panne), t39/40/41 : init pas neutra en panne [crea] t42/t43 : ne crée pas de neutra t44/t45 : ne crée pas de neutra	3.25
346992	0.50	0.50	0.25	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	0.75	0.75		1. Segmentation fault after particle eaten [t29] 2. Robots die before they finish. No reparateur is seen [t44, t45] Small deviation from the expected values 1. 212 days to finish [t28] 3. Comportement B [t30] 4. Arrives at particle at 68 instead [t31] 5. Arrives at particle on day 34, eats particle on day 44 . Ends on day 244 [t32] 6. Robots die before they finish. No reparateur is seen [t44, t45]	10.75
347058	0.50	0.50	0.25	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	0.75	0.75		1. Segmentation fault after particle eaten [t29] 2. Robots die before they finish. No reparateur is seen [t44, t45] Small deviation from the expected values 1. 212 days to finish [t28] 3. Comportement B [t30] 4. Arrives at particle at 68 instead [t31] 5. Arrives at particle on day 34, eats particle on day 44 . Ends on day 244 [t32] 6. Robots die before they finish. No reparateur is seen [t44, t45]	10.75
347115	0.50	0.50	0.50	1.00	0.75	0.00	2.00	1.50	1.00	0.75	0.75		t29: 15 étapes pour détruire/t31: mauvaise rotation sur le retour/t44,t45: robots coincés/reste -> ne respecte pas la description	9.25
347209	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Neutraliseur galèrent un peu à se retourner pour rentrer mais sino excellente execution !	12.00

347288	0.50	0.00	1.00	1.00	0.00	0.00	0.00	1.50	0.50	0.00	0.00	t28 : mauvais ticks, pas d'arrêter de la simulation et de retour des robots t31 : pas d'alignement hors de la zone à risque, ne désintègre pas t32 : pas coordination de type 2 [part] t33 : ne vise pas la plus grosse, t34/35/37 : seg fault, t36 : ne prend pas en compte le temps de rotation [rep] t41 : ne rentrent pas [crea] t43 : seg fault t44 : robots bloqués sur coins, simulation bloquée t45 : collision à création, simulation bloquée	4.50
347341	0.25	0.00	1.00	1.00	0.50	1.00	2.00	1.50	0.75	1.00	1.00	[Arg]crash when s is pressed [t28]simu doesnt stop [t31] go straight [rep]t40 [crea] t43 only 2 robots	10.00
347363	0.25	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	1.50	1.00	0.00	0.00	arg : on ne peut pas lancer le projet sans donner de fichier t40 : le robot r ne doit pas se déplacer vers un robot n qu'il ne peut sauver t44,t45 : segfault	9.25
347394	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	parfait	12.00
347518	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	Neutraliseur galèrent un peu à se retourner pour rentrer mais sino excellente execution !	12.00
348128	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	impeccable	12.00
351248	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	1.00	0.50	t32 pas de rotation an avançant vers la cible ; seulement au retour vers le robot spatial. t45 superposition des robots à la création	11.00
355524	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	0.50	0.50	t44,t45: simulation se bloque sans raison	11.00
355529	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	t32: pas de changement de couleur collision	11.50
355583	0.50	0.00	1.00	1.00	0.00	0.00	1.00	1.25	1.00	0.00	1.00	[t28] Le robot ne rentre jamais dans le robot spatial ; la simulation ne s'arrête donc jamais [t31] Le robot se bloque juste en dehors de la zone de risque [t32] Le mouvement de type2 n'est pas bon ; pas de rotation entre chaque translation, pas d'alignement orthogonal à la fin. Pas de changement de couleur du robot durant la collision [part] t36: La particule la plus grande devrait choisir le robot du bas. t37: Le robot du haut n'arrive pas à détruire la particule plus petite avant d'aller détruite la grande particule. [rep] t38: Le robot tourne alors qu'il est en panne, -0.25. t40: le robot réparateur ne se dirige pas vers l'autre robot dès le début. [t44 & t45] Il manque un test de non-superposition au moment de la création des neutraliseurs. (-1pt total)	6.75

355638	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	Top, only small deviations from the expected values: 1. Takes 102 days to eat particle instead of 101 and 214 days to come back [t29]. 2. 53 days to eat and 265 days to come back [t30] 3. 92 days to eat particle [t31]	12.00
355665	0.50	0.50	0.50	1.00	0.75	0.00	2.00	1.50	1.00	0.75	0.75	t29: 15 étapes pour détruire/t31: mauvaise rotation sur le retour/t44,t45: robots coincés/reste -> ne respecte pas la description	9.25
355726	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	parfait !	12.00
355728	0.50	0.50	1.00	0.50	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	0.50	0.50	t30: petit bug visuel concernant la ligne verte des robots neutralisateur. t37: particule is too small error t44: les robots arrêtent de bouger sans raison au bout de ~1700 steps t45: robot neutralisateur passe à travers un autre robot ~3000 steps	10.00
355732	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	t32: pas de changement de couleur collision	11.50
355779	0.25	0.00	1.00	1.00	0.50	1.00	2.00	1.50	0.75	1.00	1.00	[Arg]crash when s is pressed [t28]simu doesnt stop [t31] go straight [rep]t40 [crea] t43 only 2 robots	10.00
355797	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	0.75	0.50	0.50	[part] t36: la mauvaise particule est choisie ; [crea] t43: un des robots rest créé en retard et n'avance pas; t44, t45: les particules choisissent mal les robots neutraliseurs	10.25
355807	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	1.00	1.50	2.00	0.50	1.00	1.00	[t31] Le robot se bloque juste en dehors de la zone de risque [part] t36: La particule la plus grande devrait choisir le robot du bas [crea] t43: Le deuxième robot ne quitte jamais le robot spatial ; le troisième n'est donc jamais généré. Blocage de la simulation lorsqu'il ne reste qu'une particule.	10.00
355809	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00	Tout fonctionne comme demandé, c'est bien ! Quelques comportement curieux sur le fichier t45 (blocage étrange entre robots) mais rien de faux.	12.00
355873	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.00	1.00	1.00	[crea]: robot se crée trop tôt, robots suivants ne se créent pas	11.00

355884	0.50	0.00	1.00	1.00	0.00	0.00	1.00	1.25	1.00	0.00	1.00		[t28] Le robot ne rentre jamais dans le robot spatial ; la simulation ne s'arrête donc jamais [t31] Le robot se bloque juste en dehors de la zone de risque [t32] Le mouvement de type2 n'est pas bon ; pas de rotation entre chaque translation, pas d'alignement orthogonal à la fin. Pas de changement de couleur du robot durant la collision [part] t36: La particule la plus grande devrait choisir le robot du bas. t37: Le robot du haut n'arrive pas à détruire la particule plus petite avant d'aller détruite la grande particule. [rep] t38: Le robot tourne alors qu'il est en panne, -0.25. t40: le robot réparateur ne se dirige pas vers l'autre robot dès le début. [t44 & t45] Il manque un test de non-superposition au moment de la création des neutraliseurs. (-1pt total)	6.75
355888	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	1.00	0.50		t32 pas d'alignement sur la normale de la particule après collision; t45 robot se fige dès le début	11.00
355924	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	0.75	1.00	-0.50	t32: pas de changement de couleur; t44: seuls 2 robots sont créés; Translation trop rapide lors du retour des robots	10.75
355943	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	0.00	1.50	1.00	0.75	0.00	0.00	-2.00	déplacements trop rapides (oubli delta_t) ;type1 & 2, t36,t38,t40 incorrects; t44,t45 boucle infinie, le programme crash si on continue l'exécution quand la simulation est terminée.	4.25
355944	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.25	1.00	1.00		[crea]t42 create at update 0, t43 only 2 robots	11.25
355958	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Top	12.00
355973	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00		[part] temps de rotation non pris en compte	11.50
356107	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	0.50	1.00		t44-t45 Manque de test de superposition à la création des robots	11.50
356113	0.50	0.00	1.00	1.00	0.00	1.00	0.50	1.00	0.50	0.00	0.00		t28 : pas de retour au spatial, ni d'arrêt de la simulation t31 : ne désintègre pas [part] t34/t35/t36 : ne choisit pas la bonne particule [rep] t39 : ne répare pas le deuxième, t41 : ne rentrent pas [crea] t43 : ne crée qu'un, mauvaises particules qui disparaissent, robots qui disparaissent t44/t45 : ne crée qu'un, mauvaises particules qui disparaissent, robots qui disparaissent	5.50

356118														
356263	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		superbe	12.00
356278	0.50	0.25	0.75	1.00	0.50	1.00	1.50	1.50	1.00	1.00	1.00		t28: 4 étapes au lieu de 2/t29: ne retourne pas vers le robot spatial/t31: ne tourne pas avant contact/t39,t41: robot de gauche disparaît/reste -> ne respecte pas la description	10.00
356321	0.50	0.50	1.00	0.50	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	0.50	0.50		t30: petit bug visuel concernant la ligne verte des robots neutralisateur. t37: particule is too small error t44: les robots arrêtent de bouger sans raison au bout de ~1700 steps t45: robot neutralisateur passe à travers un autre robot ~3000 steps	10.00
356342	0.50	0.00	0.00	0.50	0.00	0.50	0.50	0.00	0.50	0.00	0.00		t28,t29,t30,t31: lecture ne fonctionne pas correctement: réparateur au lieu de neutraliseur, pas de collision entre neutraliseur et réparateur, nb négatif de neutraliseurs en réserve, compteur s'arrête trop tôt, couleur collision reste activée après disparition particule, type1 incorrect, la simulation est automatiquement lancée sans appuyer sur Start. [part]: destruction de particule trop tôt, tests pas possible à cause de la lecture déficiente, seg fault pour t29, t34,t35,t36,t37. [rep]: t38,t39,t40,t41 ne s'ouvrent pas. t43 crée les robots mais les particules disparaissent soudain après 343 steps. t44: 3 neutraliseurs se superposent puis bougent vers les particules qui disparaissent toutes très rapidement avant un seg. fault. t45: le compteur avance de plusieurs steps à la fois puis s'arrête à 209 et plus rien ne bouge ; ensuite ça continue puis disparition des particules et seg. fault.	2.50
356345	0.50	0.00	1.00	1.00	1.00	1.00	0.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t28: compteur ne s'arrête pas [part]: robots choisissent la mauvaise particule et se bloquent	9.50
356420	0.50	0.25	0.50	1.00	0.50	1.00	2.00	1.50	1.00	0.75	0.75		t29: ne retourne pas au robot/t31: ne tourne pas avant contact/t39,t41: robot de gauche disparaît/ t44,t45: pas de désintégration	9.75
356471	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		collisions avec robot spatial étonnantes	12.00
356520	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Superbe!	12.00

356618	0.50	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	1.00	0.50	0.00	0.00	0.00		On voit que vous avez commencé à faire le rendu 3 mais que vous ne l'avez pas fini. Le fonctionnement du bouton start est approximatif.	2.00
356756	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Très bien!	12.00
356765	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	0.50	1.50	2.00	0.50	1.00	1.00		[t31] Le robot ne doit que tourner en faisant du sur place et donc devrait avoir un mouvement similaire à celui du type0 et non à celui du type2. - 0.5pt [t32] Lors de sa rotation pendant son contact avec la particule, le robot devrait changer de couleur. -0.5pt [part] t36: La particule la plus grande devrait choisir le robot du bas. [crea] t43: Seuls 2 robots neutraliseurs sont créés au lieu de 3.	10.00
356773	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		parfait. références R2-D2 et BB-8 amusantes	12.00
356775	0.00	0.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	1.50	0.00	1.00	1.00		[Arg]had to rename file and doesnt lauch without file [t28]simu doesnt stop [part]t36 [rep]t40 [crea]t42 go out at 300 t43 go out to late and overlay	9.00
356840	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.50	1.00	1.00		[crea]: simulation reste bloquée	11.50
356865	0.00	0.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	1.50	0.00	1.00	1.00		[Arg]had to rename file and doesnt lauch without file [t28]simu doesnt stop [part]t36 [rep]t40 [crea]t42 go out at 300 t43 go out to late and overlay	9.00
356869	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	0.75	1.00	-1.00	t44: le robot oscille entre plusieurs buts, les rotations sont beaucoup trop rapide	11.25
356944	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	0.00	1.50	1.00	0.75	0.00	0.00	-2.00	déplacements trop rapides (oubli delta_t); type1 & 2, t36,t38,t40 incorrects; t44,t45 boucle infinie, le programme crash si on continue l'exécution quand la simulation est terminée.	4.25
356957	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	0.50	1.00	1.00		[part]t34 ne marche pas correctement avec step, t37 segmentation fault; [rep] t38 simulation bloquée à 596, t39 2e robot disparaît tout seul, n'est pas réparé; [crea] 1ere création doit se faire à 100, pas à 1	9.50
357156	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Top, only small deviations from the expected values: 1. Takes 102 days to eat particle instead of 101 and 214 days to come back [t29]. 2. 53 days to eat and 265 days to come back [t30] 3. 92 days to eat particle [t31]	12.00
357228	0.50	0.50	1.00	0.00	1.00	0.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		[t30] Le robot ne se réaligne pas à la normale de la particule après s'être dirigé vers elle. [t32] idem	10.00
357239	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00		[part] temps de rotation non pris en compte	11.50

357419	0.50	0.00	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		[t28] La simulation ne s'arrête pas après le retour de tous les robots dans spatial	11.50
357437	0.50	0.00	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Super! C'est dommage que la simulation ne termine pas	11.50
357574	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t32: pas de rotation lors du mouvement	11.00
357595	0.50	0.00	1.00	1.00	1.00	1.00	0.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t28: compteur ne s'arrête pas [part]: robots choisissent la mauvaise particule et se bloquent	9.50
357650	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.75	1.00	1.00	1.00		t38: 6 étapes au lieu de 5, plusieurs seg fault mais le reste est très bien	10.75
357744	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	0.00	2.00	2.00	0.75	0.75	0.75		t31 : le robot ne fonctionne pas comme un type1 t32 : le robot ne fonctionne pas comme un type2 crea : uniquement des robot de type 0 t44 : pas de chgmt de couleur si 2 robots en collision t45 : quant particules trop petites, elles disparaissent	9.25
357752	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Top	12.00
357754	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.25	1.00	1.00		[crea]t42 create at update 0, t43 only 2 robots	11.25
357841	0.50	0.50	1.00	0.00	0.00	0.75	1.50	1.00	0.50	1.00	1.00	-1.00	t30 la particule 1 disparaît sans que le robot ne se tourne vers elle, t31 : le robot passe à travers la zone é risque pour rejoindre son premier objectif t32 : le robot fait un tour sur lui-même avant de détruire la particule t36 : le robot ne choisit pas la bonne particule (doit prendre en compte la rotation dans la distance) Forfait : le déplacement est saccadé, plusieurs pas de translation sont effectués en même temps t39 : le robot réparateur rentre à la base sans réparer le robot 2 t40 : le robot réparateur se dirige vers le robot 1, qui ne peut être sauvé. t43 : pas de robot des 3 types	6.75
357849	0.50	0.00	0.50	0.50	1.00	1.00	2.00	2.00	0.75	0.75	0.75		t28: la simulation ne s'arrête pas; t29, t30 : ne neutralise pas la particule ; [crea] t43: ne neutralise pas totalement; t44,t45: collisions non détectées	9.75

357857	0.50	0.00	0.00	1.00	0.00	1.00	2.00	1.00	0.00	0.00	1.00	t28 : simulation ne s'arrête pas t29 : collision avec bord des particules mauvais, pas comportement type 0 t31 : pas d'arrêt à la zone à risque [rep] t39 : ne répare pas, t40 : pas bonne cible, ne répare pas [crea] t44 : pas de création de robots à 100, t45 : que des coordinations de type 2 t44 : seg fault	6.50
358190	0.50	0.00	0.00	1.00	0.00	1.00	2.00	1.00	0.00	0.00	1.00	t28 : simulation ne s'arrête pas t29 : collision avec bord des particules mauvais, pas comportement type 0 t31 : pas d'arrêt à la zone à risque [rep] t39 : ne répare pas, t40 : pas bonne cible, ne répare pas [crea] t44 : pas de création de robots à 100, t45 : que des coordinations de type 2 t44 : seg fault	6.50
358257	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.25	0.00	1.00	1.00	1.00	1. Wrong choice of the nearest robot with rotation [t36] 2. Simulation doesn't start [t37] 3. Wrong errors and segmentation fault [t38], [t39],[t40],[t41]	9.25
358300	0.50	0.25	1.00	1.00	0.00	0.00	2.00	1.50	1.00	1.00	1.00	La simulation ne s'arrête pas; seul le type 0 fonctionne; t40: le réparateur se dirige vers le mauvais neutraliseur.	9.25
358305													
358312	0.50	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	2.00	1.00	0.25	0.25	Malheureusement, les robots neutralisateurs ne semble pas avoir été entièrement implémentés et finissent par ne soit pas bouger du tout ou se satelliser en dehors de la map sans se soucier de quelconque collision	4.00

													t30 : le robot ne se tourne pas vers la particule pour la détruire t31 : n'évite pas la zone dangereuse. t32 : pas de chgmt de couleur lors des collisions t40 : robot r ne devrait pas aller vers le robot qu'il ne peut sauver t42 : le robot n attend pas le premier modulo 100 pour créer un robot t43 : attend trop pour créer le second et le 3ème robot. (le 3ème apparait après 600 steps)	
358313	0.50	0.50	1.00	0.00	0.00	0.50	2.00	2.00	0.25	1.00	0.75			8.50
358420	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.75	1.75	1.00	1.00	1.00		t36: se bloque au milieu/t39: pas de collision sur le retour	11.50
358442	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t32 : En faisant du step par step, on voit qu'à la collision avec la particule, il y a un moment où il pense ne plus être en collision.	11.50
358456	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Super!	12.00
358476	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Très bien!	12.00
358500	0.50	0.00	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Super! C'est dommage que la simulation ne termine pas	11.50
359179	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	0.50	1.00	1.00		[part]t34 ne marche pas correctement avec step, t37 segmentation fault; [rep] t38 simulation bloquée à 596, t39 2e robot disparaît tout seul, n'est pas réparé; [crea] 1ere création doit se faire à 100, pas à 1	9.50
359187	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		parfait	12.00
359285	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t31: ne revient pas au robot spatial	11.50
359444	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t31 : Le robot fait plusieurs réorientations avant d'atteindre l'objectif. L'objectif est quant même atteint.	11.50
360558	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	0.75		[part]t36[t45]crash at 3015	11.25
360837	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.75	2.00	1.00	1.00	1.00		t37 : la petite particule n'apparaît pas	11.75
360931	0.50	0.50	1.00	1.00	0.75	0.75	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		1. Particle is eaten on day 116 [t31] 2. Robot comes in contact with particle and eats it immediately on day 21. robot cant return because it just keeps spinning [t32] Small deviation from the expected values 1. 245 days to finish [t28] 2. Ends on day 247 [t29] 3. Ends on day 253 [t30]	11.50
360970	0.25	0.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	1.00	1.00	1.00	1.00		[Arg]can't launch without file[t28]simu doesnt stop[part]t36[rep]wrong number of robots are display,t40	9.75

361004	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	0.00	2.00	1.75	1.00	1.00	1.00	-2.00	déplacements trop rapides (pas de multiplication des vitesses par delta_t) [t31] Le déplacement de type1 est erroné [t32] idem + pas de changement de couleur lors de la superposition + superposition plus loin que le bord de la particule [rep] t39: Pas de check de collision entre le robot réparateur et les neutralisateurs lorsqu'ils ne sont plus en panne: -0.25	7.75
361007	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	0.50	0.50		t32: finit de s'aligner avant la normale/t44,t45: pas de désintégration	10.50
361030	0.50	0.00	0.00	0.50	0.00	0.50	0.50	0.00	0.50	0.00	0.00		t28,t29,t30,t31: lecture ne fonctionne pas correctement: réparateur au lieu de neutraliseur, pas de collision entre neutraliseur et réparateur, nb négatif de neutraliseurs en réserve, compteur s'arrête trop tôt, couleur collision reste activée après disparition particule, type1 incorrect, la simulation est automatiquement lancée sans appuyer sur Start. [part]: destruction de particule trop tôt, tests pas possible à cause de la lecture déficiente, seg fault pour t29, t34,t35,t36,t37. [rep]: t38,t39,t40,t41 ne s'ouvrent pas. t43 crée les robots mais les particules disparaissent soudain après 343 steps. t44: 3 neutraliseurs se superposent puis bougent vers les particules qui disparaissent toutes très rapidement avant un seg. fault. t45: le compteur avance de plusieurs steps à la fois puis s'arrête à 209 et plus rien ne bouge ; ensuite ça continue puis disparition des particules et seg. fault.	2.50
361046	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t32: ne se retourne pas avant de revenir au robot spatial	11.50
361051	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		collisions avec robot spatial étonnantes	12.00
361066	0.50	0.00	1.00	0.50	0.25	0.00	1.00	2.00	1.00	1.00	0.75		[t28]simu doesn't stop [t30]robot jump and doesn't rotate before disintegration [t31] doesn't rotate[t32]go straight and doesn't rotate[part]t34,t35,t37[crea]t43 only 2 robots	8.00
361116	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	1.00	1.50	1.00	0.50	1.00	1.00		t31: ne tourne pas avant contact/reste -> ne respecte pas la description	9.50
361124	0.50	0.00	1.00	0.50	0.25	0.00	1.00	2.00	1.00	1.00	0.75		[t28]simu doesn't stop [t30]robot jump and doesn't rotate before disintegration [t31] doesn't rotate[t32]go straight and doesn't rotate[part]t34,t35,t37[crea]t43 only 2 robots	8.00
361133	0.50	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	2.00	1.00	0.25	0.25		Malheureusement, les robots neutralisateurs ne semble pas avoir été entièrement implémentés et finissent par ne soit pas bouger du tout ou se satelliser en dehors de la map sans se soucier de quelque collision	4.00
361150	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		superbe	12.00

361164	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00		[part]t36	11.50
361174	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	0.75		t45 : at then end, the robot n is moving back and forth, not destroying the last particles	11.75
361235	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.50	1.00	1.00		[crea] t42 : création à l'update 0 ; t43: tous les robots créés sont du même type.	11.50
361276	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		parfait	12.00
361316	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Optimisation pas au top, mais les fonctionnalités fonctionnent parfaitement.	12.00
361362	0.25	0.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	1.00	1.00	1.00	1.00		[Arg]can't lauch without file[t28]simu doesnt stop[part]t36[rep]wrong number of robots are display,t40	9.75
361380	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	0.00	0.00	0.00		[part] t34,t35,t37 ne fonctionnent pas comme prévu, mauvais chois de cibles; [rep] t39,t40 réparateur ne bouge pas correctement; [crea], t44, t45pas de création de réparateurs	7.00
361405	0.50	0.00	1.00	0.00	1.00	1.00	1.50	2.00	0.50	0.00	0.50		t28 simulation ne s'arrete pas à la rentrée de tous les robots; t30 neutralisateur se fige pdt collision avec particule, plus rien ne se passe; t31 robot ne bouge pas comme prévu; t32 pas de rotation. t33,t36 warning pas de neutralisation a cause de superposition; t37 robot se superpose avec la petite particule et se coince après; [crea] t43 2eme neutralisateur choisit la mauvaise cible; t44 programme se fige vers la 1000e mise a jour, superposition robot-particule; t45 programme se fige vers la 1000e mise a jour	8.00
361537	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	0.75		[part]t36[t45]crash at 3015	11.25
361567	0.50	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	2.00	2.00	0.50	0.50	0.75		t29: le robot neutraliseur n'avance pas selon les règles de la donnée lorsqu'il rentre vers le robot spatiale t32: le robot de type 2 n'avance pas en tournant + pas de couleur de collision [crea] t43 3 robots créés en une fois t44: pas de tests de collisions à la création des robots + à la désintégration des particules la zone affectée est beaucoup trop grande. t45: les robots ne s'alignent pas lors de la destruction d'une particule sur leur chemin	9.25
361757	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		parfait	12.00

362005	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	1.50	1.00	0.75	0.75		[rep] t39: Le robot réparateur passe à travers le premier robot qu'il répare, sans jamais réparer le second. [t44, t45] Mauvais checks de superposition pour les robots, qui peuvent passer à travers un autre robot. -0.25pt pour chacun des deux tests	11.00
362019	0.50	0.00	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		[t28] La simulation ne s'arrête pas après le retour de tous les robots dans spatial	11.50
362057	0.50	0.50	1.00	0.00	1.00	0.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		[t30] Le robot ne se réaligne pas à la normale de la particule après s'être dirigé vers elle. [t32] idem	10.00
362176	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	1.00	1.50	1.00	0.50	1.00	1.00		t31: ne tourne pas avant contact/reste -> ne respecte pas la description	9.50
362199	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		parfait	12.00
362201	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	0.75	1.00	-0.50	t32: pas de changement de couleur; t44: seuls 2 robots sont créés; Translation trop rapide lors du retour des robots	10.75
362204	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t31: ne revient pas au robot spatial	11.50
362233	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	1.00	1.50	2.00	0.50	1.00	1.00		[t31] Le robot se bloque juste en dehors de la zone de risque [part] t36: La particule la plus grande devrait choisir le robot du bas [crea] t43: Le deuxième robot ne quitte jamais le robot spatial ; le troisième n'est donc jamais généré. Blocage de la simulation lorsqu'il ne reste qu'une particule.	10.00
362253	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Top	12.00
362308	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		parfait. références R2-D2 et BB-8 amusantes	12.00
362320	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Top	12.00
362358	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	0.50	0.50		t32: finit de s'aligner avant la normale/t44,t45: pas de désintégration	10.50
362379	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t31 : Le robot fait plusieurs réorientations avant d'atteindre l'objectif. L'objectif est quant même atteint.	11.50
362425	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	0.75	0.50	0.50		[part] t36: la mauvaise particule est choisie ; [crea] t43: un des robots rest créé en retard et n'avance pas; t44, t45: les particules choisissent mal les robots neutraliseurs	10.25
362429	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.50	1.00	1.00		[crea]: robot se crée trop tôt	11.50
362434	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	0.00	0.00	0.00		[part] t34,t35,t37 ne fonctionnent pas comme prévu, mauvais choix de cibles; [rep] t39,t40 réparateur ne bouge pas correctement; [crea], t44, t45 pas de création de réparateurs	7.00

362471	0.50	0.50	1.00	0.00	0.00	0.75	1.50	1.00	0.50	1.00	1.00	-1.00	t30 la particule 1 disparaît sans que le robot ne se tourne vers elle, t31 : le robot passe à travers la zone é risque pour rejoindre son premier objectif t32 : le robot fait un tour sur lui-même avant de détruire la particule t36 : le robot ne choisit pas la bonne particule (doit prendre en compte la rotation dans la distance) Forfait : le déplacement est saccadé, plusieurs pas de translation sont effectués en même temps t39 : le robot réparateur rentre à la base sans réparer le robot 2 t40 : le robot réparateur se dirige vers le robot 1, qui ne peut être sauvé. t43 : pas de robot des 3 types	6.75
362474	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	0.75		t45 : at then end, the robot n is moving back and forth, not destroying the last particles	11.75
362542	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00		t36: ne respecte pas la description	11.50
362549	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00	-1.00	Rotation trop rapides [part] t36 : choix de particule ne prend pas en compte temps rotation Très bonne exécution autrement.	10.50
362582	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	0.00	2.00	2.00	0.75	0.75	0.75		t31 : le robot ne fonctionne pas comme un type1 t32 : le robot ne fonctionne pas comme un type2 crea : uniquement des robot de type 0 t44 : pas de chgmt de couleur si 2 robots en collision t45 : quant particules trop petites, elles disparaissent	9.25
362633	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	0.00	2.00	1.75	1.00	1.00	1.00	-2.00	déplacements trop rapides (pas de multiplication des vitesses par delta_t) [t31] Le déplacement de type1 est erroné [t32] idem + pas de changement de couleur lors de la superposition + superposition plus loin que le bord de la particule [rep] t39: Pas de check de collision entre le robot réparateur et les neutralisateurs lorsqu'ils ne sont plus en panne: -0.25	7.75
362672	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.50	1.00	1.00		[crea] t42 : création à l'update 0 ; t43: tous les robots créés sont du même type.	11.50

362713	0.50	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	2.00	2.00	0.50	0.50	0.75		t29: le robot neutraliseur n'avance pas selon les règles de la donnée lorsqu'il rentre vers le robot spatiale t32: le robot de type 2 n'avance pas en tournant + pas de couleur de collision [crea] t43 3 robots créés en une fois t44: pas de tests de collisions à la création des robots + à la désintégration des particules la zone affectée est beaucoup trop grande. t45: les robots ne s'alignent pas lors de la destruction d'une particule sur leur chemin	9.25
362819	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Execution très fluide, travail impeccable	12.00
362863	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	1.50	1.00	0.75	0.75		[rep] t39: Le robot réparateur passe à travers le premier robot qu'il répare, sans jamais réparer le second. [t44, t45] Mauvais checks de superposition pour les robots, qui peuvent passer à travers un autre robot. -0.25pt pour chacun des deux tests	11.00
362883	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.75	1.00	1.00	1.00		t38: 6 étapes au lieu de 5, plusieurs seg fault mais le reste est très bien	10.75
362932	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Top	12.00
362936	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	0.50	1.00		t44-t45 Manque de test de superposition à la création des robots	11.50
362937	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		excellent	12.00
363073	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.25	1.00	1.00		[crea] t42 : ne doit pas créer de neutraliseur avant le step 100, t43 : manque 3eme neutraliseur Robots qui se bloquent mais sinon très bonne exécution	11.25
363089	0.50	0.25	0.50	1.00	0.50	1.00	2.00	1.50	1.00	0.75	0.75		t29: ne retourne pas au robot/t31: ne tourne pas avant contact/t39,t41: robot de gauche disparaît/ t44,t45: pas de désintégration	9.75
363093	0.50	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.25	0.50	0.25		Malheureusement, aucun test ne marche sauf la création d'un robot modulo 100 et la désintégration des particules.	1.50
363258	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	0.00	2.00	1.50	1.00	1.00	0.00		le programm fonctionne assez bien. Comportement inhabituel des réparateurs et les choix de destinations des neutraliseurs	8.50
363301	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t32: ne se retourne pas avant de revenir au robot spatial	11.50
363358	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t32 : En faisant du step par step, on voit qu'à la collision avec la particule, il y a un moment où il pense ne plus être en collision.	11.50

363444	0.25	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	1.50	1.00	0.00	0.00		arg : on ne peut pas lancer le projet sans donner de fichier t40 : le robot r ne doit pas se deplacer vers un robot n qu'il ne peut sauver t44,t45 : segfault	9.25
363599	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		parfait	12.00
363600	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		excellent	12.00
363687	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	0.50	1.50	0.50	0.25	0.25	0.50	-1.00	t31 : le robot ne fonctionne pas comme un type1 t32 : Le robot ne change pas de couleur pour montrer la collision part : pour le t36, la particule la plus grande doit choisir le robot le plus proche, orientation comprise. rep : les robot en panne ne changent pas de couleur, t39 : segfault, t40 : segfault crea : t42, n'attend pas un multiple de modulo_update avant de créer un nouveau robot t43, à la step 179, le robot de type 1 change brutalement d'orientation t44 : au bout d'un moment, plus aucun robot ne bouge (quant un réparateur arrive, et qu'il ne vise pas le robot, normalement pas de reparateur ici) t45 : le compteur de robot reparateur en reserve bouge avec celui des neutraliseurs, uniquement 3 robots créés, bug de collision sur les dernières particules (step 950)	5.50
363718	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	2.00	1.00	1.00	1.00		t36: ne respecte pas la description	11.50
363765	0.50	0.00	1.00	0.00	0.00	0.00	1.00	2.00	1.00	1.00	1.00		t28: simulation ne s'arrête pas t30: ne se met pas à la normale de la particule t31,t32: rien ne se passe part: temps de rotation pas pris en compte, particule rencontrée ignoré	7.50
363799	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	0.50	2.00	2.00	1.00	1.00	0.50		t32 pas d'alignement sur la normale de la particule après collision; t45 robot se fige dès le début	11.00
363802	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.50	1.00	1.00		[crea]: simulation reste bloquée	11.50

363823	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	0.50	1.50	0.50	0.25	0.25	0.50	-1.00	<p>t31 : le robot ne fonctionne pas comme un type1</p> <p>t32 : Le robot ne change pas de couleur pour montrer la collision</p> <p>part : pour le t36, la particule la plus grande doit choisir le robot le plus proche, orientation comprise.</p> <p>rep : les robot en panne ne changent pas de couleur, t39 : segfault, t40 : segfault</p> <p>crea : t42, n'attend pas un multiple de modulo_update avant de créer un nouveau robot t43, à la step 179, le robot de type 1 change brutalement d'orientation</p> <p>t44 : au bout d'un moment, plus aucun robot ne bouge (quant un réparateur arrive, et qu'il ne vise pas le robot, normalement pas de reparateur ici)</p> <p>t45 : le compteur de robot reparateur en reserve bouge avec celui des neutraliseurs, uniquement 3 robots créés, bug de collision sur les dernières particules (step 950)</p>	5.50
363889	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.75	0.50	1.00		<p>1. Two robots die before getting home [t43]</p> <p>2. All robots die before getting home [t44]</p> <p>Small deviations from the expected values:</p> <p>1. Eats particle on 3rd day and comes home on day 223 [t28]</p> <p>2. Eats particle on 104th day and comes home on day 224 [t29]</p> <p>3. Eats particle on 56th day and comes home on day 276 [t30]</p> <p>5. Eats particle on day 31, comes home on day 243 [t32]</p> <p>6. Robots get blocked around day 3000 [t45]</p>	11.25
363966	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	1.75	1.75	1.00	1.00	1.00		t36: se bloque au milieu/t39: pas de collision sur le retour	11.50
363979	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		parfait	12.00
364036	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		Top	12.00
364043	0.50	0.50	1.00	0.00	0.00	0.50	2.00	2.00	0.25	1.00	0.75		<p>t30 : le robot ne se tourne pas vers la particule pour la détruire</p> <p>t31 : n'évite pas la zone dangereuse.</p> <p>t32 : pas de chgmt de couleur lors des collisions</p> <p>t40 : robot r ne devrait pas aller vers le robot qu'il ne peut sauver</p> <p>t42 : le robot n attend pas le premier modulo 100 pour créer un robot</p> <p>t43 : attend trop pour créer le second et le 3ème robot. (le 3ème apparait après 600 steps)</p> <p>t45 : les robots ne tombent pas en panne malgré la destructin d'une particule à côté.</p>	8.50

364060	0.25	0.00	1.00	0.00	0.00	0.00	1.00	0.50	0.50	1.00	1.00	<p>[Arg] Erreur de compilation à cause de simulation.h:71</p> <p>[t28] Le robot ne bouge plus après avoir désintégré la particule et ne rentre jamais vers le robot spatial ; la simulation ne s'arrête donc jamais</p> <p>[t30] Le robot ne se réaligne pas à la normale de la particule après s'être dirigé vers elle. Le robot ne change pas de couleur lors de la collision</p> <p>[t31] Mouvement de type0 au lieu de type1</p> <p>[t32] Mouvement de type0 au lieu de type2</p> <p>[part] t34, t35 & t37: La particule la plus grande choisit le robot le plus éloigné</p> <p>[rep] t38: Le robot neutralisateur en panne n'est pas jaune (pas pénalisé). t39, t40: le réparateur ne bouge jamais. t41: rien ne bouge</p> <p>[crea] t42: le robot spatial crée un robot à nb_update = 1, qui n'est pas multiple de modulo_update = 100, -0,25. t43: la génération des 3 robots ne suit pas du tout une règle selon nb_update. -0,25</p>	5.25
364120	0.50	0.00	0.50	0.50	1.00	1.00	2.00	2.00	0.75	0.75	0.75	<p>t28: la simulation ne s'arrête pas; t29, t30 : ne neutralise pas la particule ; [crea] t43: ne neutralise pas totalement; t44,t45: collisions non détectées</p>	9.75
364132	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	0.75	0.50	1.00	<p>1. Two robots die before getting home [t43]</p> <p>2. All robots die before getting home [t44]</p> <p>Small deviations from the expected values:</p> <p>1. Eats particle on 3rd day and comes home on day 223 [t28]</p> <p>2. Eats particle on 104th day and comes home on day 224 [t29]</p> <p>3. Eats particle on 56th day and comes home on day 276 [t30]</p> <p>5. Eats particle on day 31, comes home on day 243 [t32]</p> <p>6. Robots get blocked around day 3000 [t45]</p>	11.25
364150	0.50	0.50	1.00	1.00	0.00	0.00	2.00	1.50	1.00	1.00	0.00	<p>le programm fonctionne assez bien. Comportement inhabituel des réparateurs et les choix de destinations des neutraliseurs</p>	8.50
364154	0.50	0.50	1.00	1.00	0.50	0.50	1.50	2.00	0.50	1.00	1.00	<p>[t31] Le robot ne doit que tourner en faisant du sur place et donc devrait avoir un mouvement similaire à celui du type0 et non à celui du type2. - 0.5pt</p> <p>[t32] Lors de sa rotation pendant son contact avec la particule, le robot devrait changer de couleur. -0.5pt</p> <p>[part] t36: La particule la plus grande devrait choisir le robot du bas.</p> <p>[crea] t43: Seuls 2 robots neutraliseurs sont créés au lieu de 3.</p>	10.00

364156	0.50	0.50	1.00	1.00	1.00	1.00	2.00	2.00	1.00	1.00	1.00		parfait !	12.00
364183													n'a pas contribué au projet	0.00