TP1

On désire réaliser un robot aspirateur qui nettoie un environnement (représenté sous forme d'une matrice) et qui contient des obstacles statiques. Le robot utilise un ensemble de règles afin de déplacer ou de collecter les déchets.

(1,1) 	(1,2)	(1,3)
(2,1)	(2,2) 	(2,3)
(3,1) 	(3,2)	(3,3) 

Travail demandé

1. Créer une méthode de parcours dans une matrice.
2. Créer une méthode permettant de collecter des déchets.
3. Créer une méthode permettant au robot de retourner à la position initiale.
4. Afficher les changements apparus à chaque instant.

NB.

- Utiliser les notions orienté objet codé en Java.
- La position initiale du robot est générée aléatoirement.
- Le nombre de déchets ainsi que ses emplacements sont placées d'une manière aléatoire.
- La durée de ce TP est ***une seule semaine***.