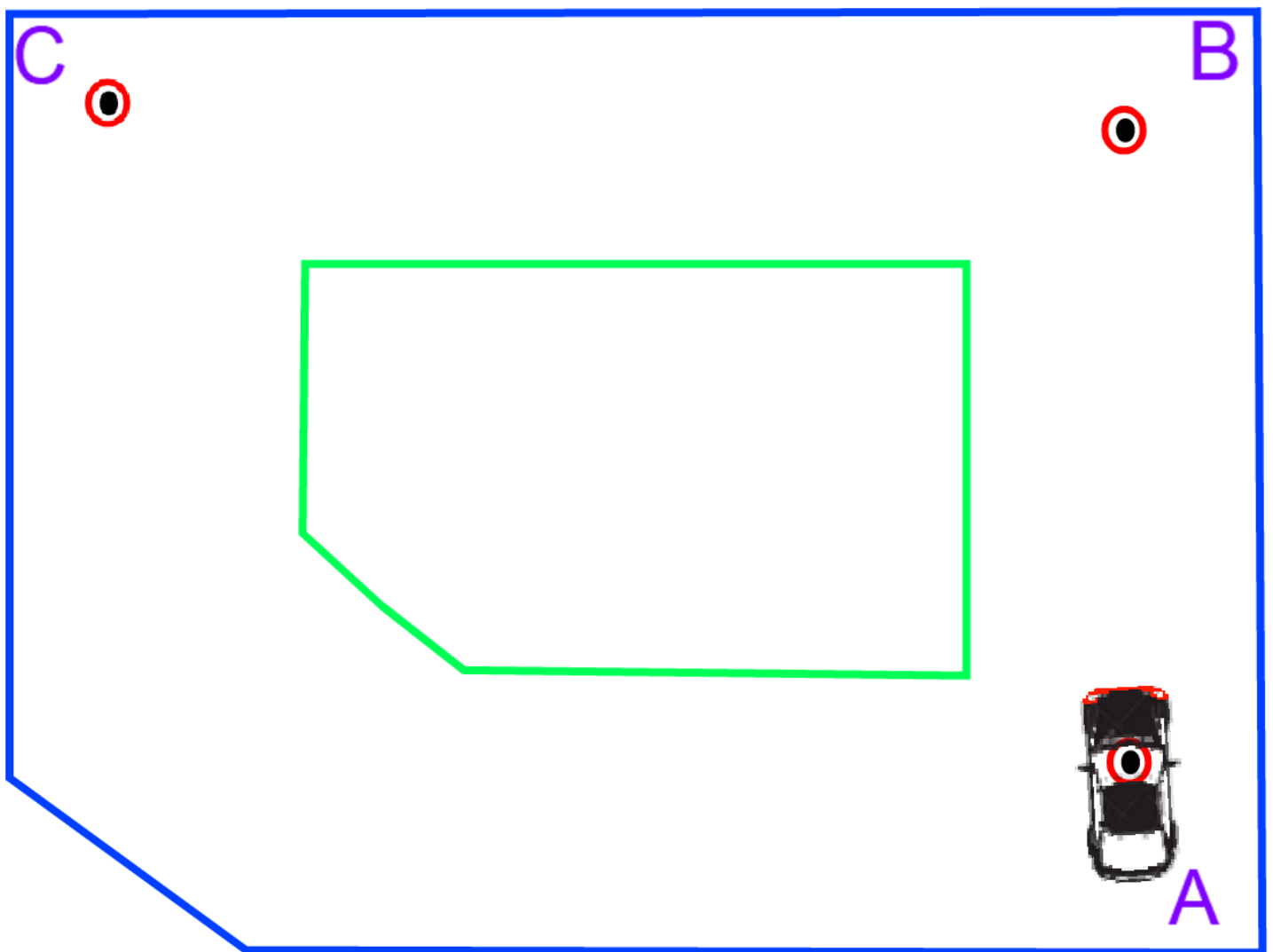
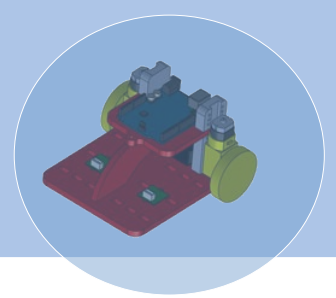


Comment simuler le fonctionnement ?

Déplacement du robot



Comportement de notre robot ? Que doit-il faire ?

Le robot doit aller du point A au point B et s'arrêter.

Il doit aller du point B au point C et s'arrêter.

Il doit revenir au point A en respectant le sens de circulation et sans couper le terre plein central.

Le robot doit ralentir à proximité des points.

Mise en marche du robot avec un bouton de démarrage.

Le robot peut commencer sa course que si les passagers ont bouclé leur ceinture (une touche pour l'ensemble des ceintures)