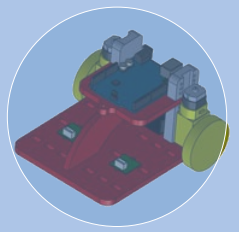


Comment simuler le fonctionnement ?



Origine du robot, déplacement au point B

Comportement de notre robot au point de départ

