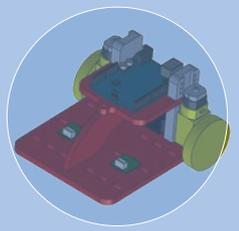


# Comment simuler le fonctionnement ?



Origine du robot, déplacement au point B

## Comportement de notre robot au point de départ

