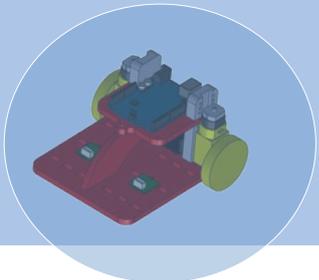
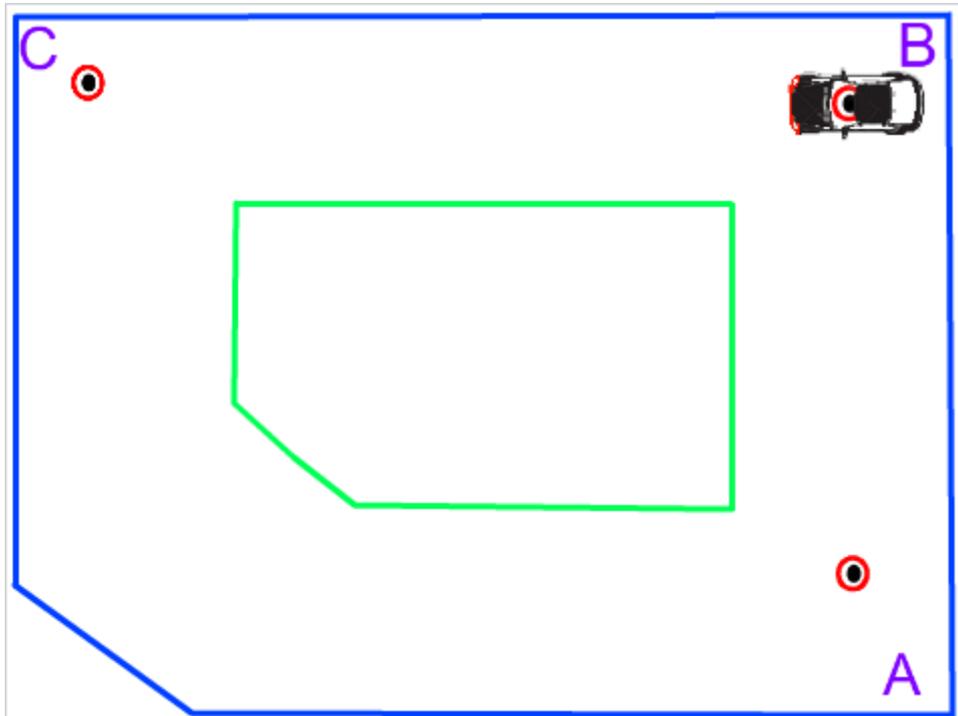


# Comment simuler le fonctionnement ?

Origine du robot, déplacement au point C



## Comportement de notre robot du point B au point C



**Activité**  
A partir de l'algorithme précédent, faire l'algorithme du trajet de B vers C

