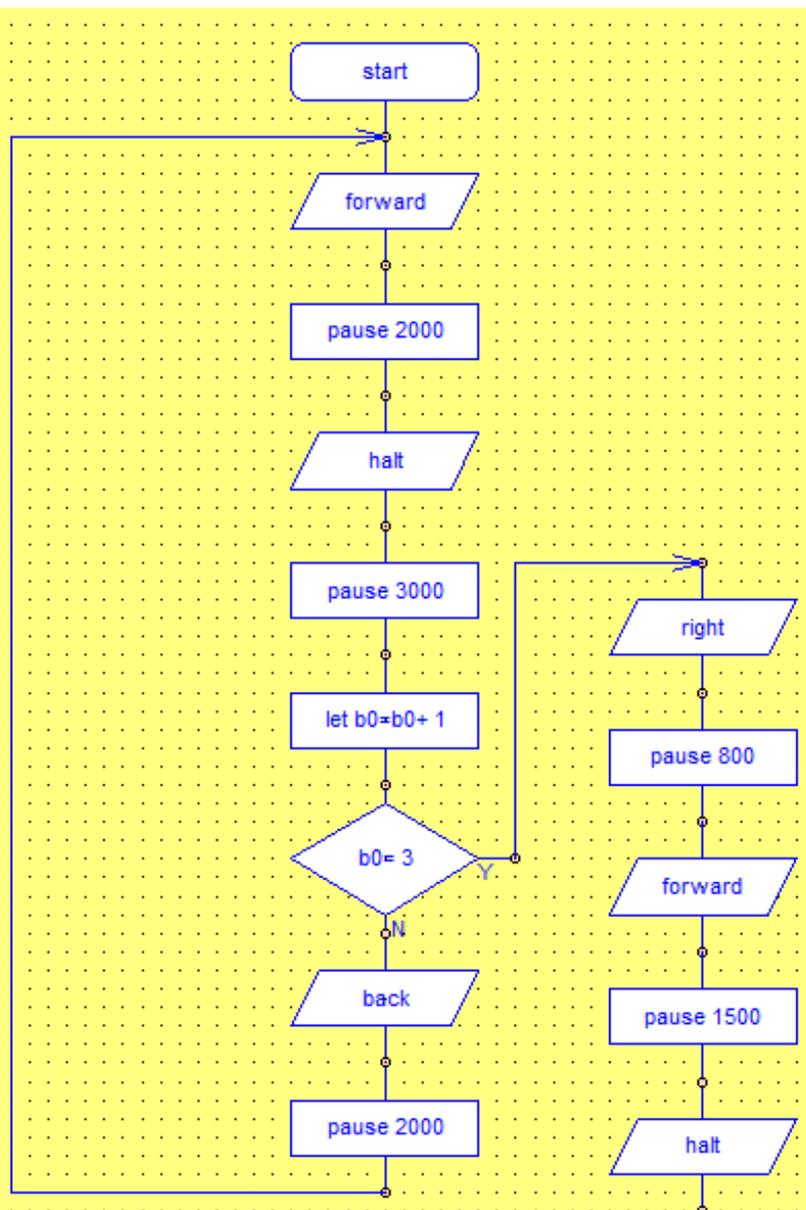


Exercice 5 :

• A vitesse normale (la vitesse par défaut) le robot avance 3s, recule 2s, tourner à droite à 90° environ, avance 2s puis recommence 3 fois puis s'arrête.



Exercice 6 :

Le robot doit transporter des caisses du point A au point B. Arrivé au point B, il s'arrête 3s pour permettre le déchargement de la caisse puis il repart au point A par le trajet de retour. Quand le robot a transporté 3 caisses, il va se ranger au point C et le programme s'arrête. Virage à angle droit : pause (500) virage à 120° (point B) : pause (800).