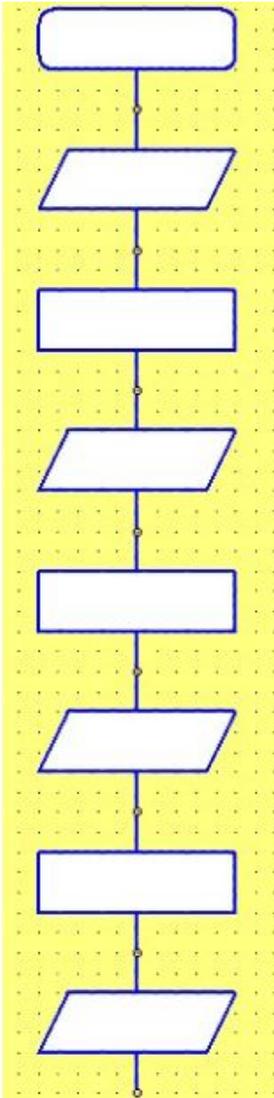


Exercice 1 :

MicroRobot doit avancer pendant 3 secondes puis tourner à droite à angle droit. Après ce virage le robot doit reculer pendant 1 seconde puis s'arrêter.



/ 8

Exercice 2 :

A vitesse normale (la vitesse par défaut) le robot avance 2s, s'arrête 5s puis recule 3s. Il réalise ce trajet complet 2 fois, au troisième tour au lieu de reculer, il tourne à droite (90°) avance 5 s puis s'arrête.

