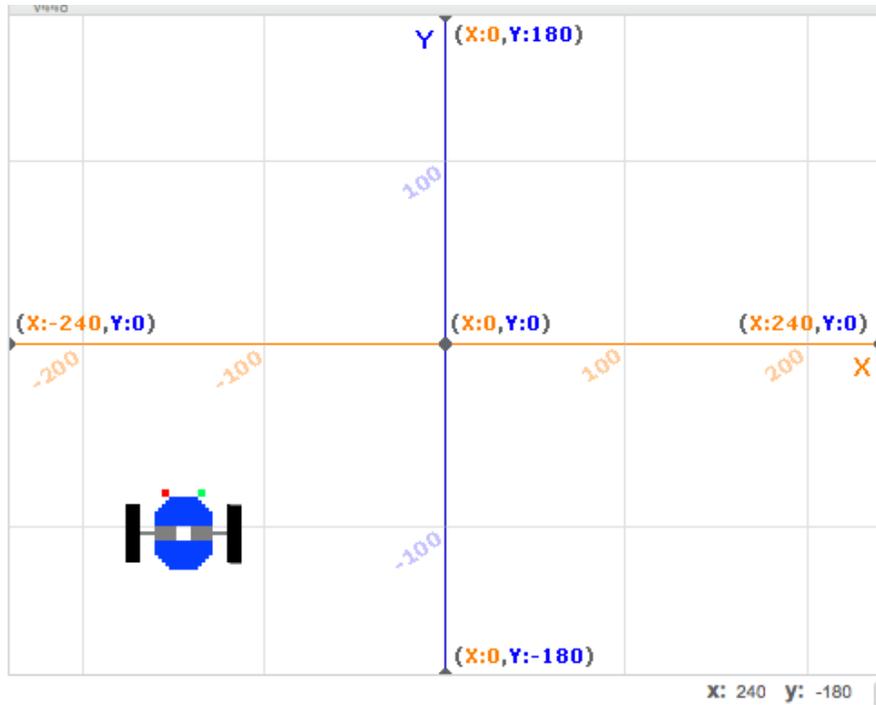
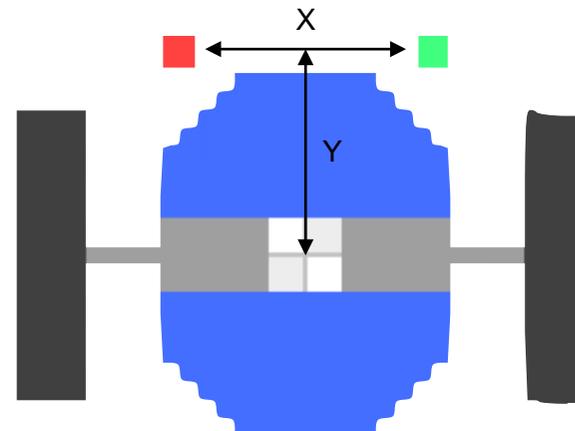
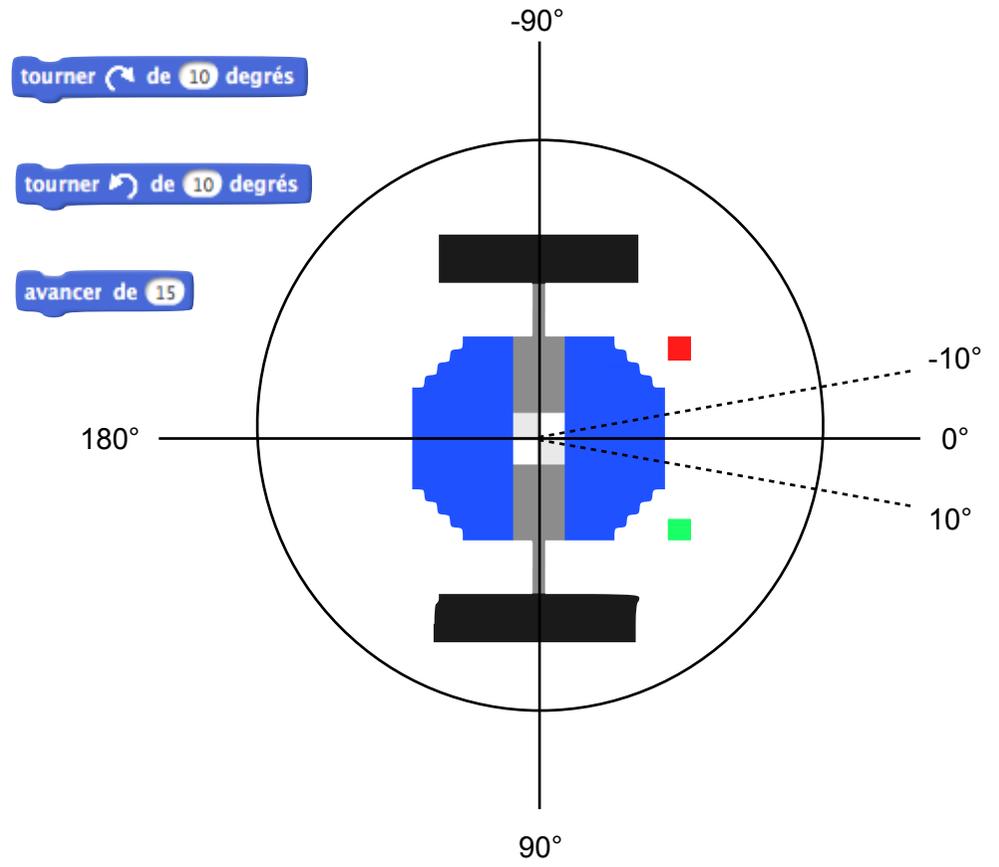




COMMENT SE REPÉRER POUR DÉPLACER LE ROBOT ?



Le robot se déplace dans un repère X,Y de :
-240 à 240 pixels en X
-180 à 180 pixels en Y



X : Distance entre les capteurs
Y : Distance entres axes (centre de rotation du robot et position des capteurs)