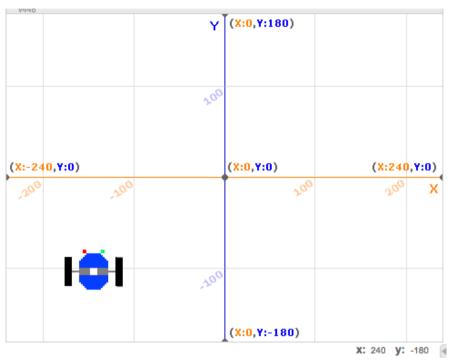
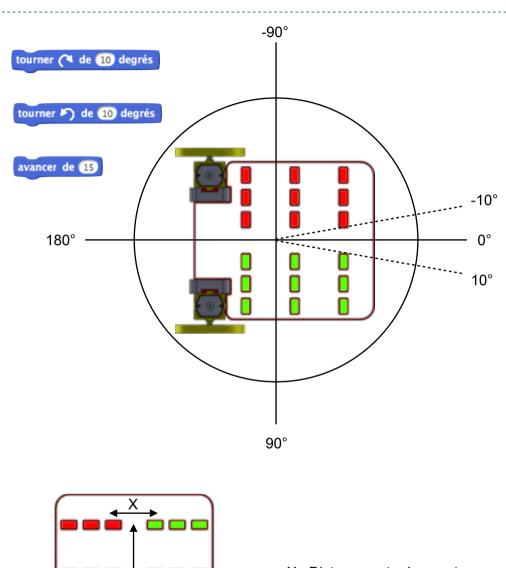
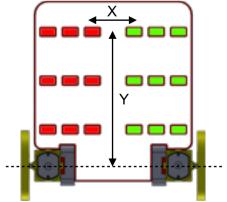


COMMENT SE REPÉRER POUR DÉPLACER LE ROBOT !



Le robot peut se déplacer 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)