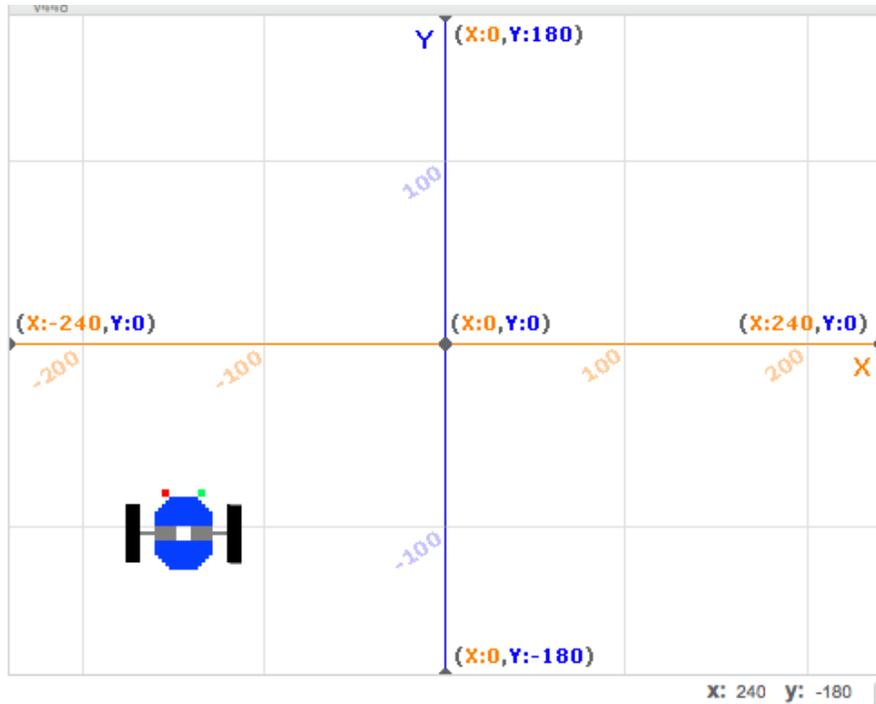
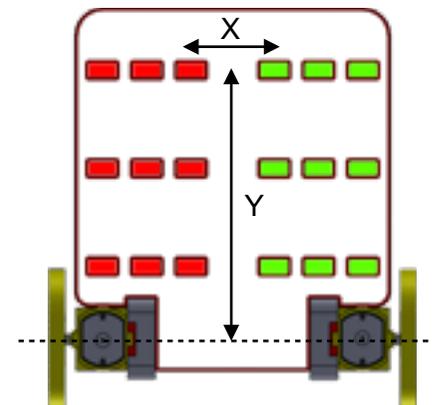
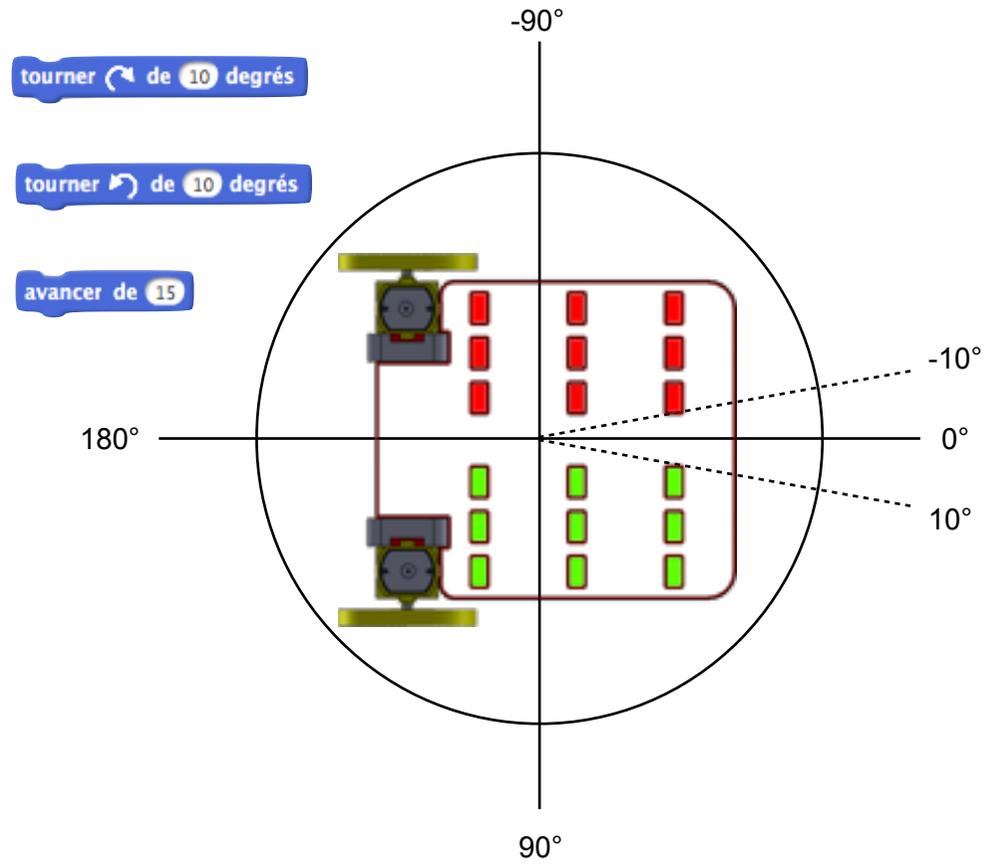




COMMENT SE REPÉRER POUR DÉPLACER LE ROBOT ?



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)