P1

Q2

Q3

P2

Q0

P0

Q1

P3

Le principe est de substituer le segment P2-P3, par une nouvelle courbe, par une courbe P0-P3

Plusieurs types d’enchainements :

* Fin trajectoire et stabilisation : on attend que le robot se stabilise correctement sur sa position. C’est important notamment pour des actions de jeu précis, mais pas pour des points de passage.
* Substitution du point P2-P3 par P0-P1
* Enchainement dès lors qu’on est passé sur un point en particulier.