# Emploi du temps

3eme Séance

4eme Séance

2eme Séance

1er Séance

Réalisation d’un prototype du robot pouvant suivre une ligne et changer de direction

Création du programme permettant au robot de suivre la ligne et de changer de direction

Réalisation du module et du code permettant au robot d’éviter les obstacles

Présentation du prototype à l’oral

Présentation du résultat finale à l’oral

Conception et réalisation du robot

Réalisation du module permettant au robot d’éviter les obstacles (finalisation)

7eme Séance

8eme Séance

6eme Séance

5eme Séance