

On peut recevoir jusqu'à 14 valeurs par tours 6 balises Fixe

Lidar fait 1 tour

**1**

3 robots Mobile

5 éléments du plateau Fixes

2 Regroupement des données par objet

Intensité faible

Distance absurde

Intensité importante

# E6

E6

Detection d'un robot

Intensité moyenne

# 5 3

**4**

Sauvegarde de l'objet

Distance est grande

Ignorer l’objet

Distance faible

Detection d’un robot

Relevé de l’angle

9

6

# 13

Continuer le déplacement

8

Detection d'un robot

Calcul du nombre d'objet

4 Continuer le mouvement

7 Relevé de l'angle

8

Même direction

Autre direction

Interdiction de se déplacer dans cette direction

3 valeurs

Demande d’information à l’autre robot

# 14

Triangulation position

**15**

10 Stratégie d'esquive 11

**12**

**16**

Vérification par rapport à la position précédente