## **TP13: DSL**

En suivant l'exemple du cours, mettez au point les classes Groovy nécessaire afin que le fichier texte avec le DSL suivant :

move left
move right, by: 3.meters
move right, by: 3.m, at: 5.km/h

## Affiche sur la console :

robot moved left by 1m at 1 km/h robot moved right by 3m at 1 km/h robot moved right by 3m at 5 km/h

Procéder par étapes