

Technologie de systèmes ordonnés (Électronique programmable et robotique)

247-4B6-GG

Réaliser un projet de logiciel appliqué à la robotique

Lab 2:
Suivre un parcours

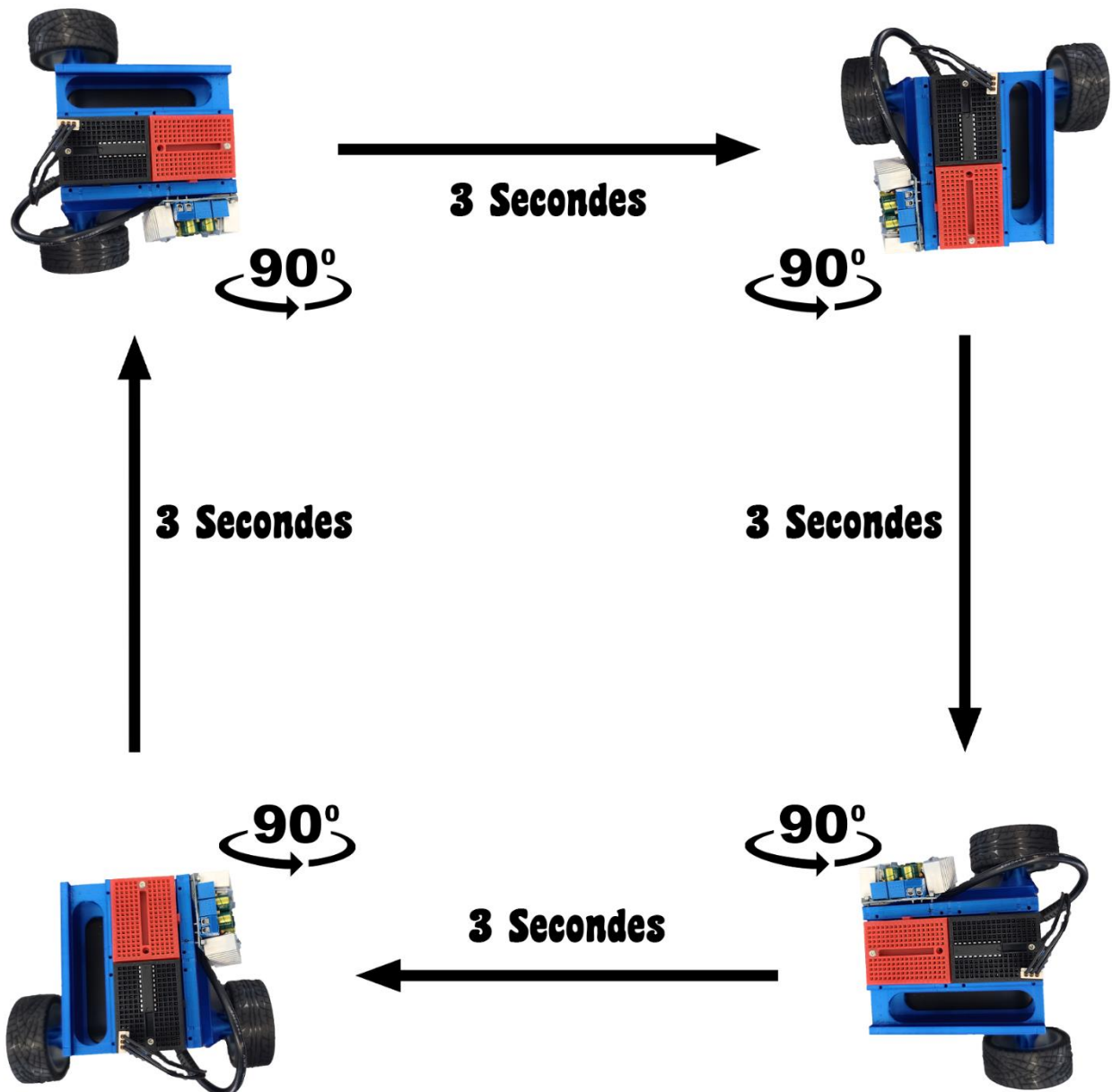
Enseigné par Rachid Benali

**Laboratoires et programmation réalisés par
Félix Chenette-Stewart**

Instructions :

Reproduire les parcours ci-dessous en utilisant le API et la théorie vue au laboratoire 1. Faire valider le parcours de votre robot avec le professeur et remettre vos fichiers .Py.

Parcours 1:



Parcours 2

