Alimenter les éléments du système de façon sécuritaire Interpréter une vision monde et embarquée de la table Manipuler un trésor à l'aide d'un préhenseur

Communiquer entre les éléments du système

Afficher en temps réel le statut des éléments du système sur la station de base

Se déplacer de façon autonome

Exécuter la routine de façon autonome

Phase 1

Phase 2

Phase 3

Phase 4