# Commandes ajoutées à stratégie

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Commande | Retour | Description |
| CL | Valeur du capteur, HEX | Permet de lire le capteur de ligne |
| WR | \n\r | Renvoi quand le robot à finit de tourner (While(Roule) ;) |