

Avancer jusqu'à être à 3cm de Obstacle  
Tant que (Obstacle)

~~Tant que~~ <sup>IF</sup> (Droite Possible)

rotate 90° droite

Si (! obstacle)

avance 5cm

$\alpha + 5$

rotate 90° gauche

Si non Si (obstacle)

aller à  $\alpha = 0$

→ rotate 90° droite.

Droite Possible = False

Gauche Possible = True

fin Si

~~Fin Tant que~~ <sup>IF</sup>

~~Tant que~~ <sup>IF</sup> (Gauche Possible)

rotate 90° gauche

Si (! obstacle)

avance 5cm

$\alpha - 5$

rotation 90° droite

Si non Si (obstacle)

aller à  $\alpha = 0$

Gauche Possible = false → rotate 90° gauche

fin Si

~~fin Tant que~~ <sup>IF</sup>

Fin Tant que

avance 5cm.

$y + 5$

IF (!Droite Possible && !Gauche Possible)  
{  
  printf("Obstacle incontournable");  
  revenir pos initiale;  
  exit;  
  fin Si