Fonctions :

* ActiverServomoteurs (3 if)
* Avancer
* AvancerUneroue
* Reculer
* ReculerUneRoue
* S’arrêter (servomoteurs)
* Tourner (paramètre : angle + avancerUneSeuleRoue/AvancerUneRoueReculerUneRoue, ConnaitreCouleur, ActiverServomoteurs)
* ConnaitrePosition (CapteurDistance, ConnaitreCouleur)
* ConnaitreCouleur (paramètre : capteur de couleurs)
* CapterDistance
* CapterToucher
* EsquiverRobot (paramètre : valeurMinimaleReaction, reconnaitre, ConnaitrePosition, Tourner, Avancer, Reculer)
* Reconnaitre (capteurDistance)
* Lâcher un palet : (ouvrir pinces, reculer)
* Récupérer un palet : (reconnaître un palet, tourner, ouvrir pinces, avancer, fermer pinces, capteurTouché)
* trouverLigneBlanche

I\_ Classes

Actions\_

Environnement\_

Capteurs\_