

Start



8B

0:00

Vitesse en % 50

ÉQUILIBRE ET LÉGÈRETÉ

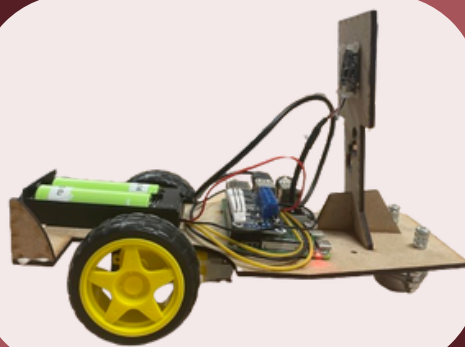
notre robot bénéficie d'un poids réduit et son centre de gravité est situé en position médiane, assurant une stabilité et une sollicitation minimale des moteurs.

RECHERCHE ACTIVE

En l'absence de marqueurs visibles, le robot commence à tourner de manière autonome, en balayant son environnement.

CORRECTION DE TRAJECTOIRE

Dès la détection d'un marqueur, il ajuste sa direction en fonction de la position de la cible dans le champ de vision, garantissant une approche précise et ciblée.



ADAPTATION DE LA VITESSE

Il marche rapidement lorsqu'il est éloigné pour raccourcir le temps d'approche et marche lentement lorsqu'il est proche pour être précis.