Recette partie traitement de texte

avance(float distance) :

Description : Cette fonction semble faire avancer un robot d'une certaine distance. La distance est passée en paramètre. Elle affiche un message indiquant la distance parcourue.

tourne(float angle) :

Description : Cette fonction est conçue pour faire tourner un robot d'un certain angle. L'angle de rotation est fourni en paramètre. Un message indiquant l'angle de rotation est affiché.

*avanceVersCible(char couleurCible, char langue)* :

Description : Cette fonction dirige le robot vers une cible spécifiée par sa couleur. La couleur de la cible et la langue pour les messages sont passées en paramètres.

move(float distance) :

Description : Il s'agit de la version anglaise de la fonction avance. Elle fait avancer le robot d'une certaine distance et affiche un message correspondant en anglais.

turn(float angle) :

Description : La version anglaise de la fonction tourne. Elle fait tourner le robot d'un certain angle et affiche un message en anglais.

*lireInstructionsDepuisFichier(const char nomFichier, const char* langue)\*\* :

Description : Bien que le corps de cette fonction ne soit pas visible dans les extraits fournis, son nom suggère qu'elle est conçue pour lire des instructions à partir d'un fichier. Le nom du fichier et la langue sont passés en paramètres.

\**afficherCommandes(const char langue)* :

Description : Cette fonction affiche les commandes disponibles en fonction de la langue choisie (français ou anglais). Elle est utilisée dans main pour informer l'utilisateur sur les commandes qu'il peut utiliser pour interagir avec le programme.