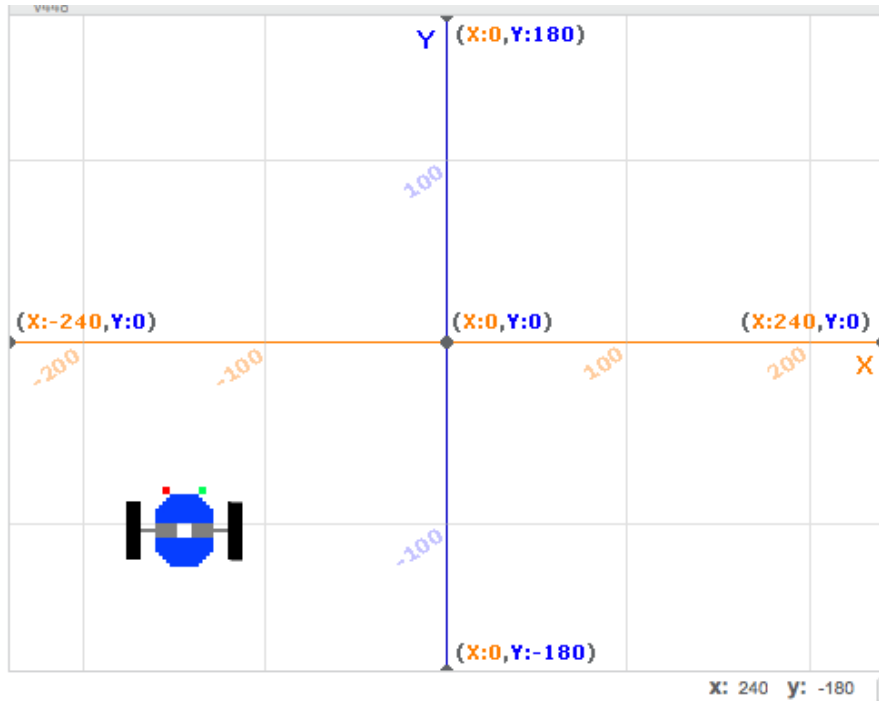
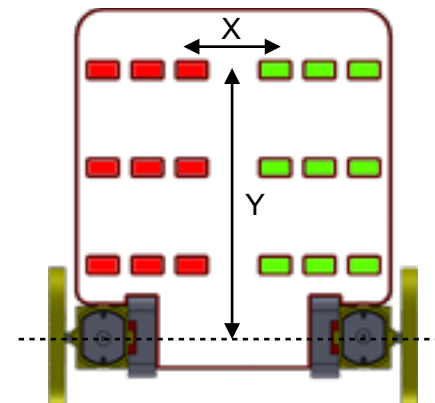
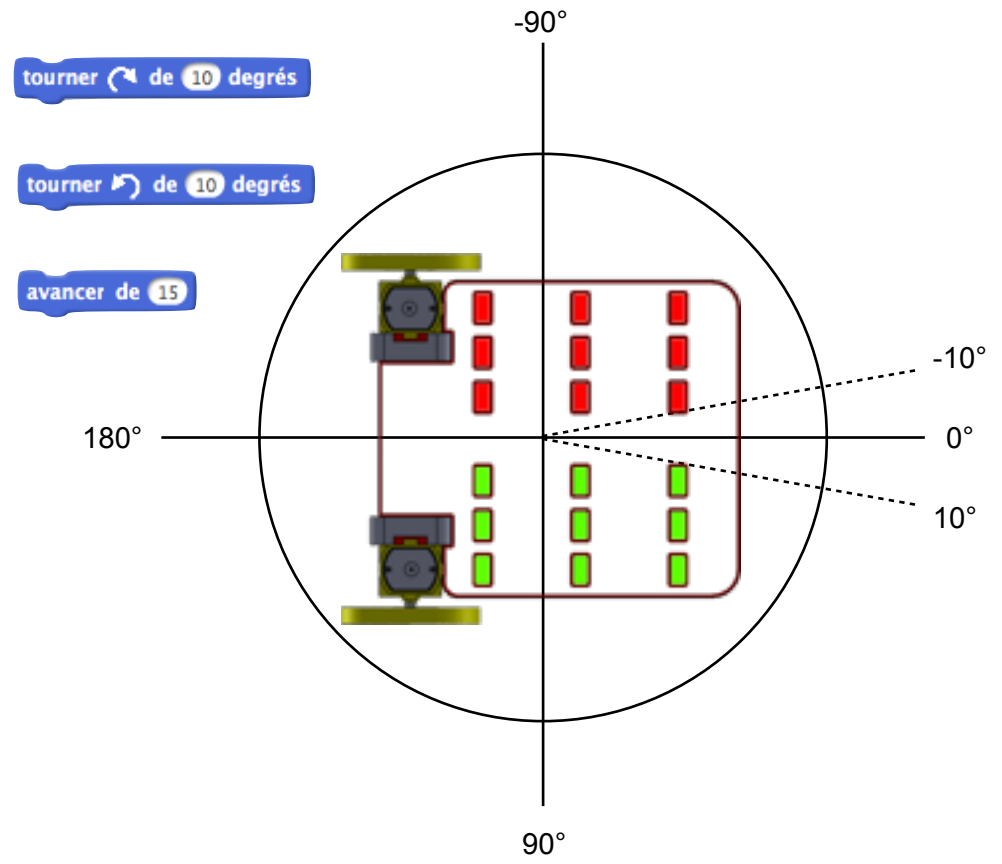




## COMMENT SE REPÉRER POUR DÉPLACER LE ROBOT ?



Le robot peut se déplacer dans  
un repère X,Y de :  
-240 à 240 pixels en X  
-180 à 180 pixels en Y



X : Distance entre les capteurs

Y : Distance entres axes (centre  
de rotation du robot et position  
des capteurs)