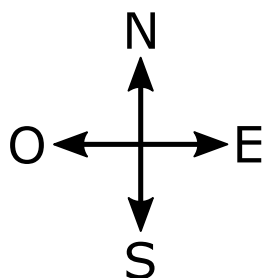
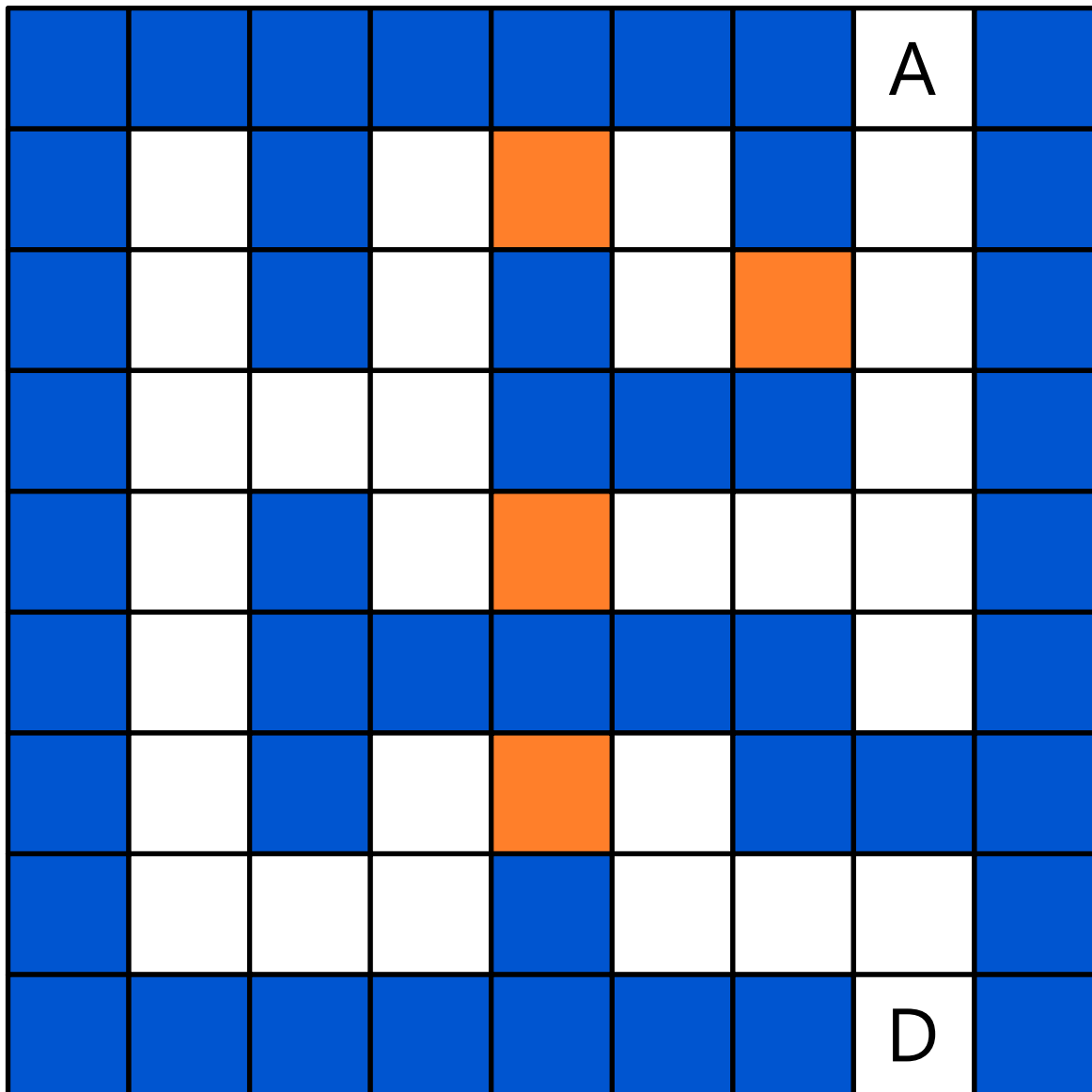


# Carte réelle (côté Caméra)



Mur



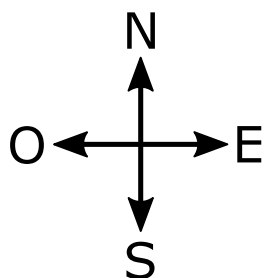
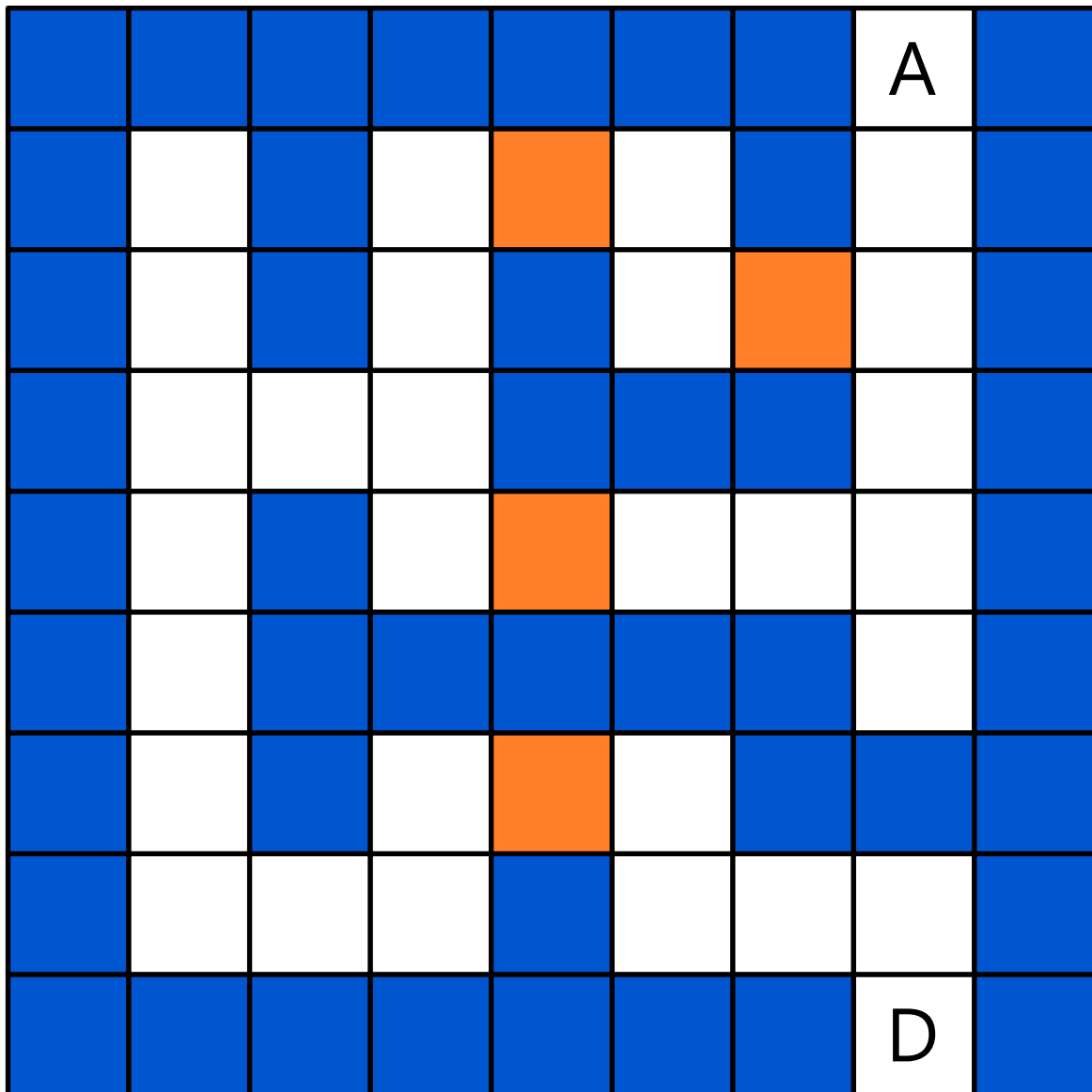
Trou



Départ / Arrivée

- 1) Avec le feutre **noir**, pointe la position du robot sur la carte.
- 2) Remplis la Carte Capteur : elle décrit ce qui se trouve autour du robot dans les 4 directions.
- 3) Envoie la Carte Capteur au Contrôleur.

# Carte réelle (côté Caméra)

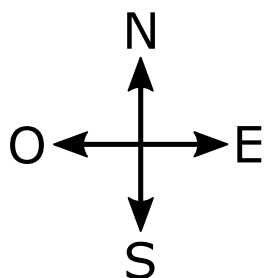
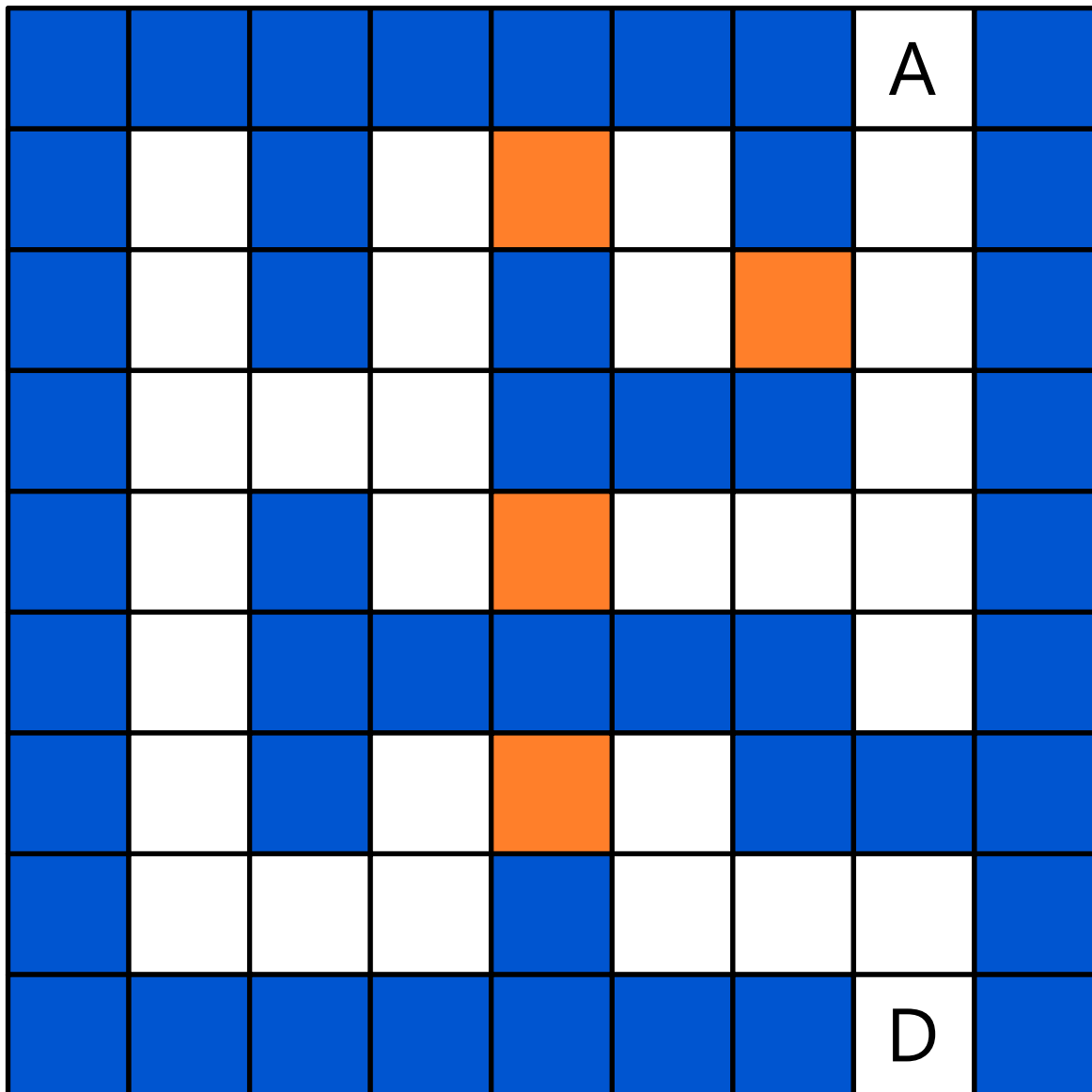


Mur       Trou

D A Départ / Arrivée

- 1) Avec le feutre **noir**, pointe la position du robot sur la carte.
- 2) Remplis la Carte Capteur : elle décrit ce qui se trouve autour du robot dans les 4 directions.
- 3) Envoie la Carte Capteur au Contrôleur.

# Carte réelle (côté Caméra)



Mur



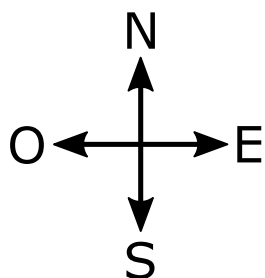
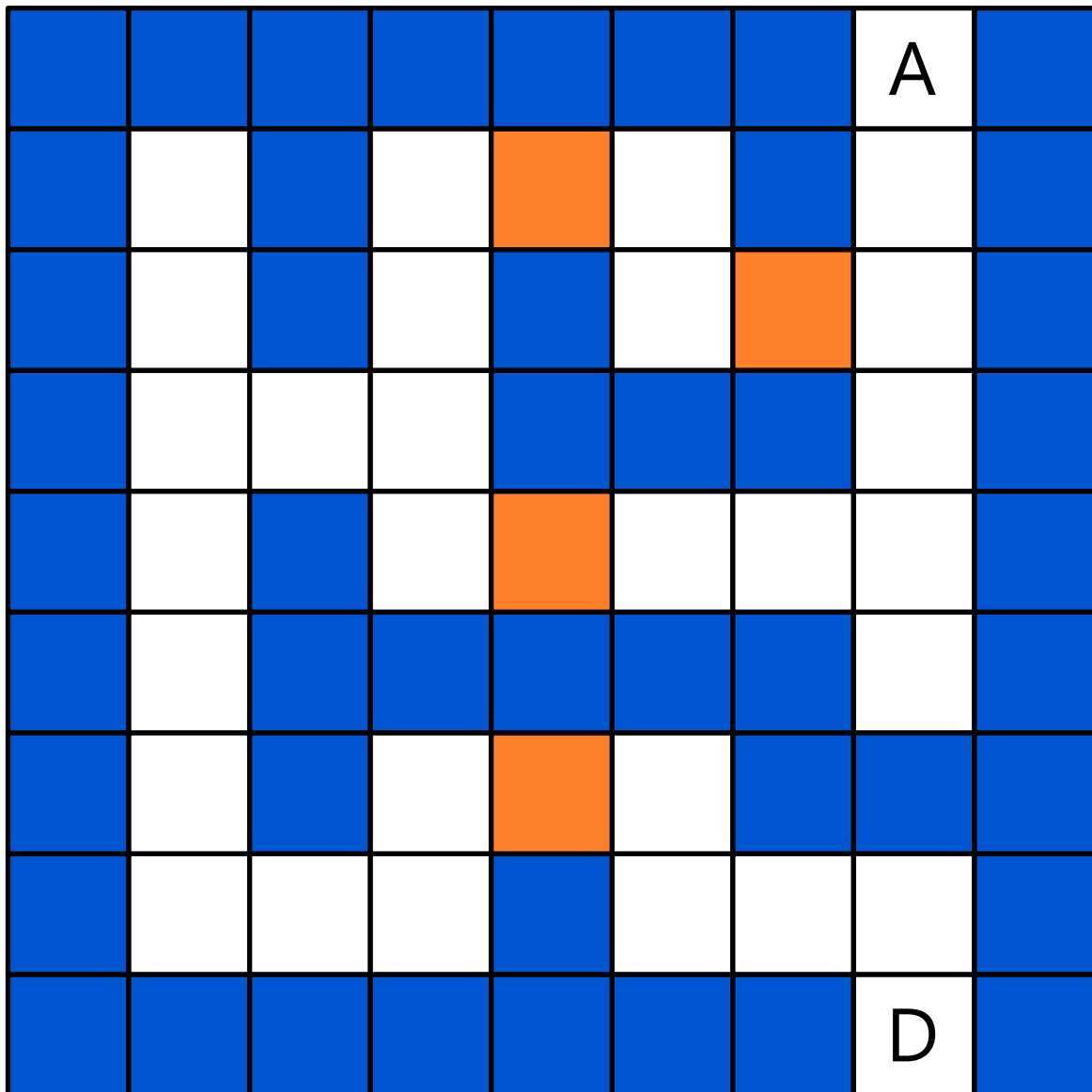
Trou



Départ / Arrivée

- 1) Avec le feutre **noir**, pointe la position du robot sur la carte.
- 2) Remplis la Carte Capteur : elle décrit ce qui se trouve autour du robot dans les 4 directions.
- 3) Envoie la Carte Capteur au Contrôleur.

# Carte réelle (côté Caméra)



Mur       Trou

D A Départ / Arrivée

- 1) Avec le feutre **noir**, pointe la position du robot sur la carte.
- 2) Remplis la Carte Capteur : elle décrit ce qui se trouve autour du robot dans les 4 directions.
- 3) Envoie la Carte Capteur au Contrôleur.