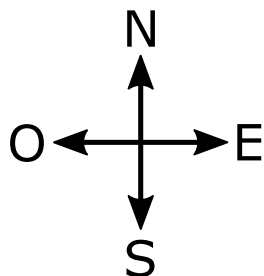
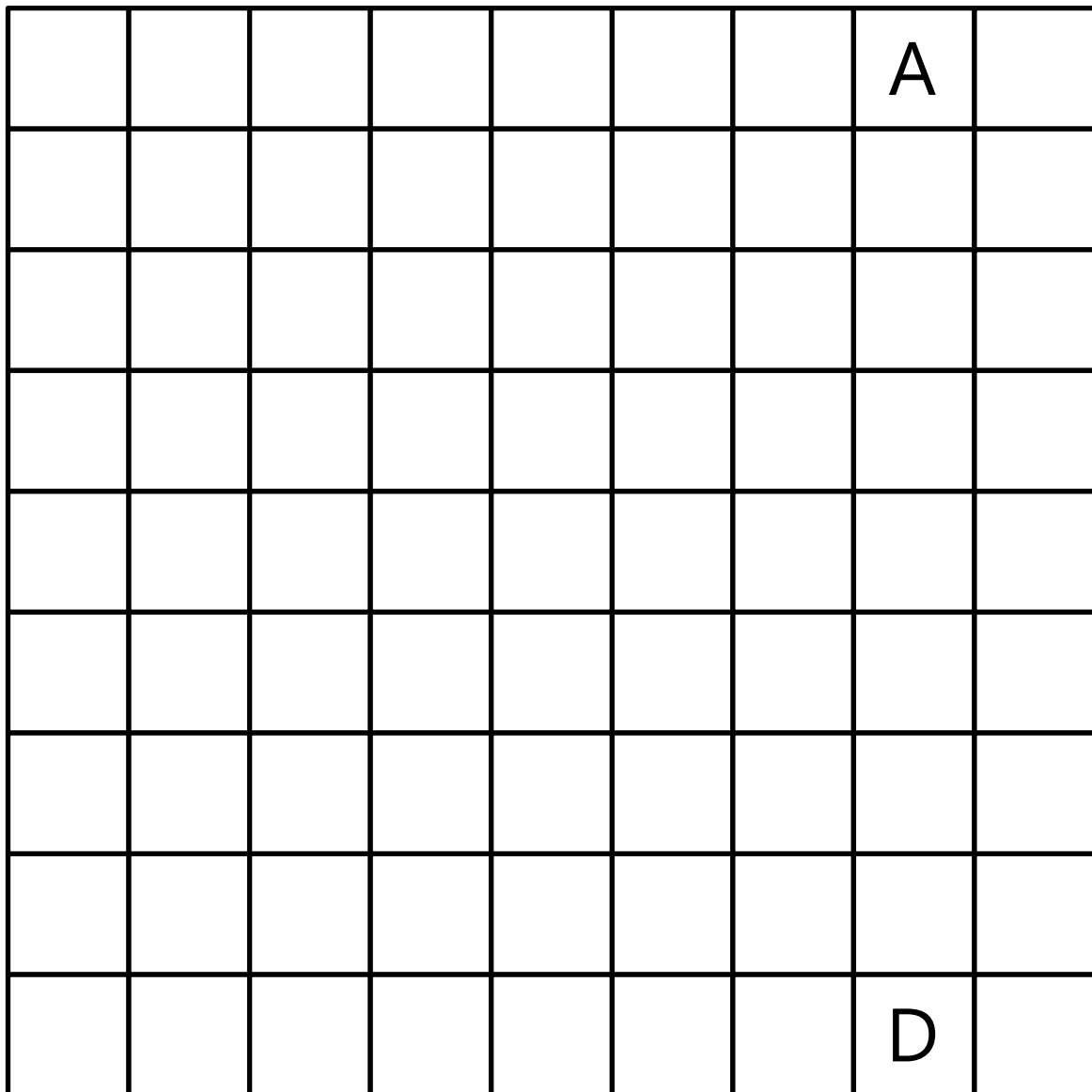


Carte vide (côté Contrôleur)



Mur



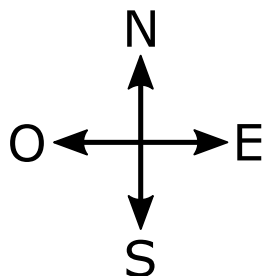
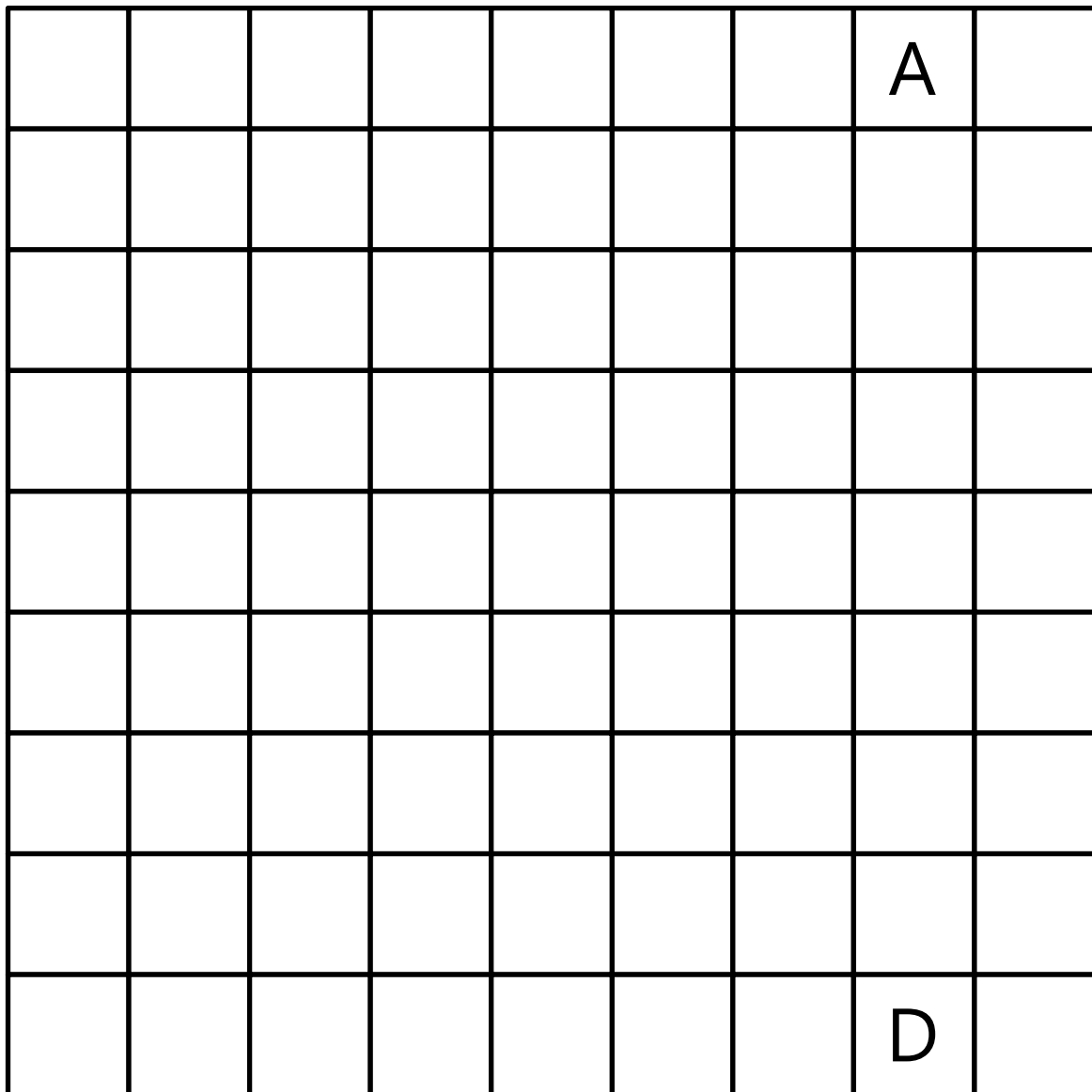
Trou



Départ / Arrivée

- 1) Avec le feutre **noir**, pointe la position du robot sur la carte.
- 2) Remplis la carte vide avec les informations que tu lis sur la Carte Capteur : une **croix bleue** pour une case Mur, une **croix orange** pour une case Trou.
- 3) Envoie une ou deux Carte Commande au Robot.

Carte vide (côté Contrôleur)



Mur



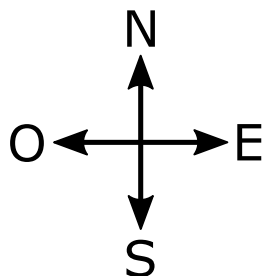
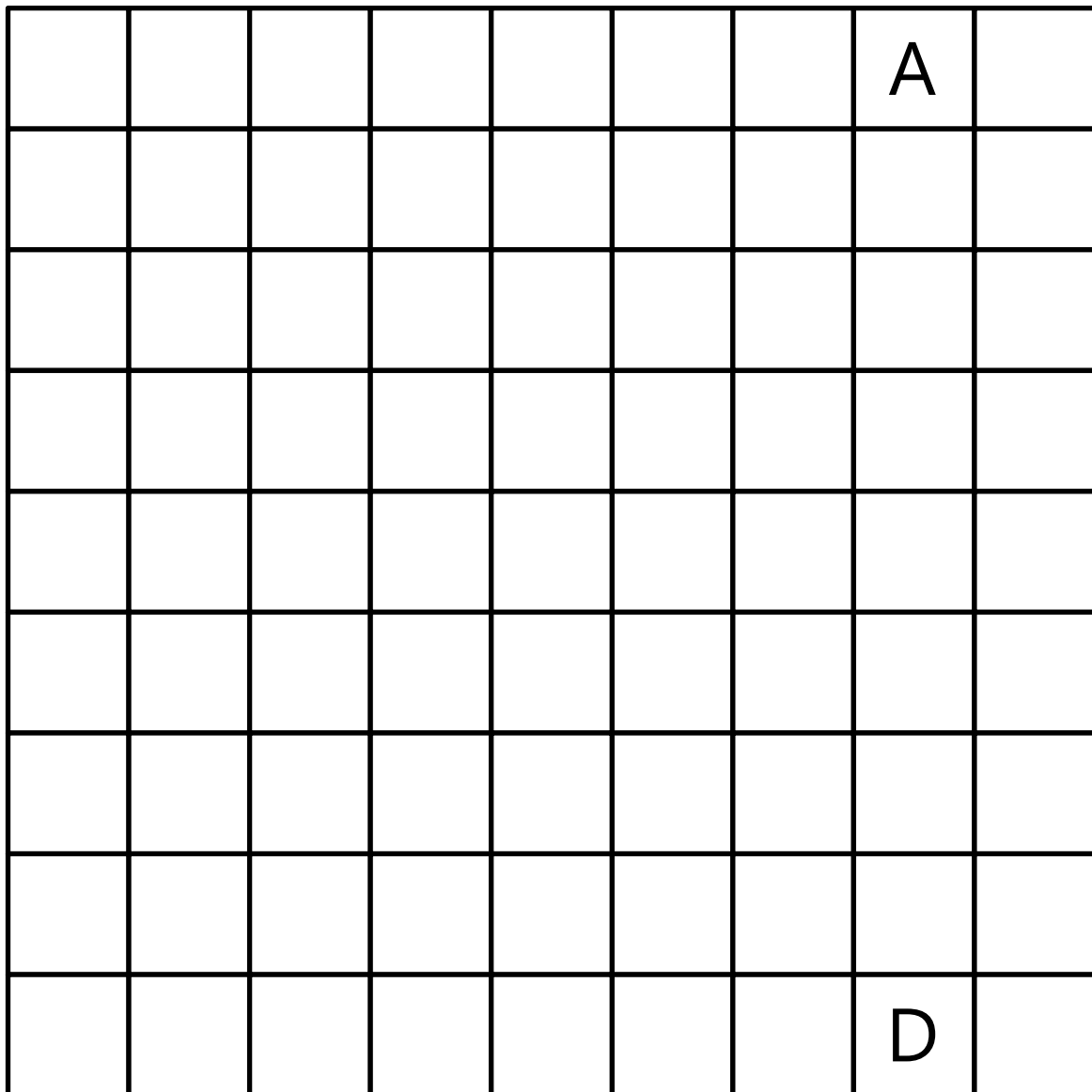
Trou



Départ / Arrivée

- 1) Avec le feutre **noir**, pointe la position du robot sur la carte.
- 2) Remplis la carte vide avec les informations que tu lis sur la Carte Capteur : une **croix bleue** pour une case Mur, une **croix orange** pour une case Trou.
- 3) Envoie une ou deux Carte Commande au Robot.

Carte vide (côté Contrôleur)



Mur



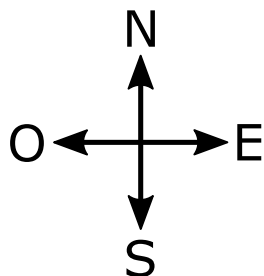
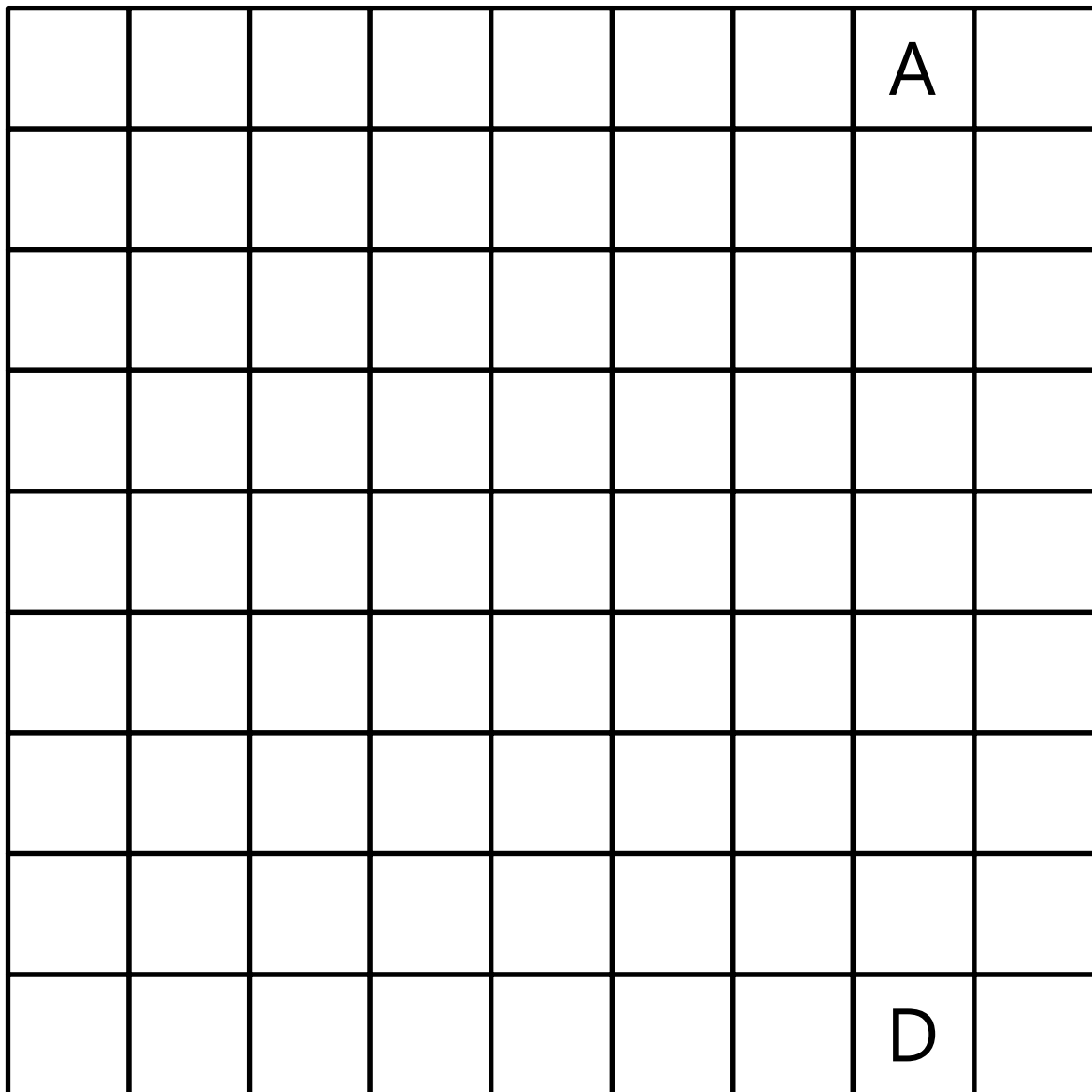
Trou



Départ / Arrivée

- 1) Avec le feutre **noir**, pointe la position du robot sur la carte.
- 2) Remplis la carte vide avec les informations que tu lis sur la Carte Capteur : une **croix bleue** pour une case Mur, une **croix orange** pour une case Trou.
- 3) Envoie une ou deux Carte Commande au Robot.

Carte vide (côté Contrôleur)



Mur



Trou



Départ / Arrivée

- 1) Avec le feutre **noir**, pointe la position du robot sur la carte.
- 2) Remplis la carte vide avec les informations que tu lis sur la Carte Capteur : une **croix bleue** pour une case Mur, une **croix orange** pour une case Trou.
- 3) Envoie une ou deux Carte Commande au Robot.