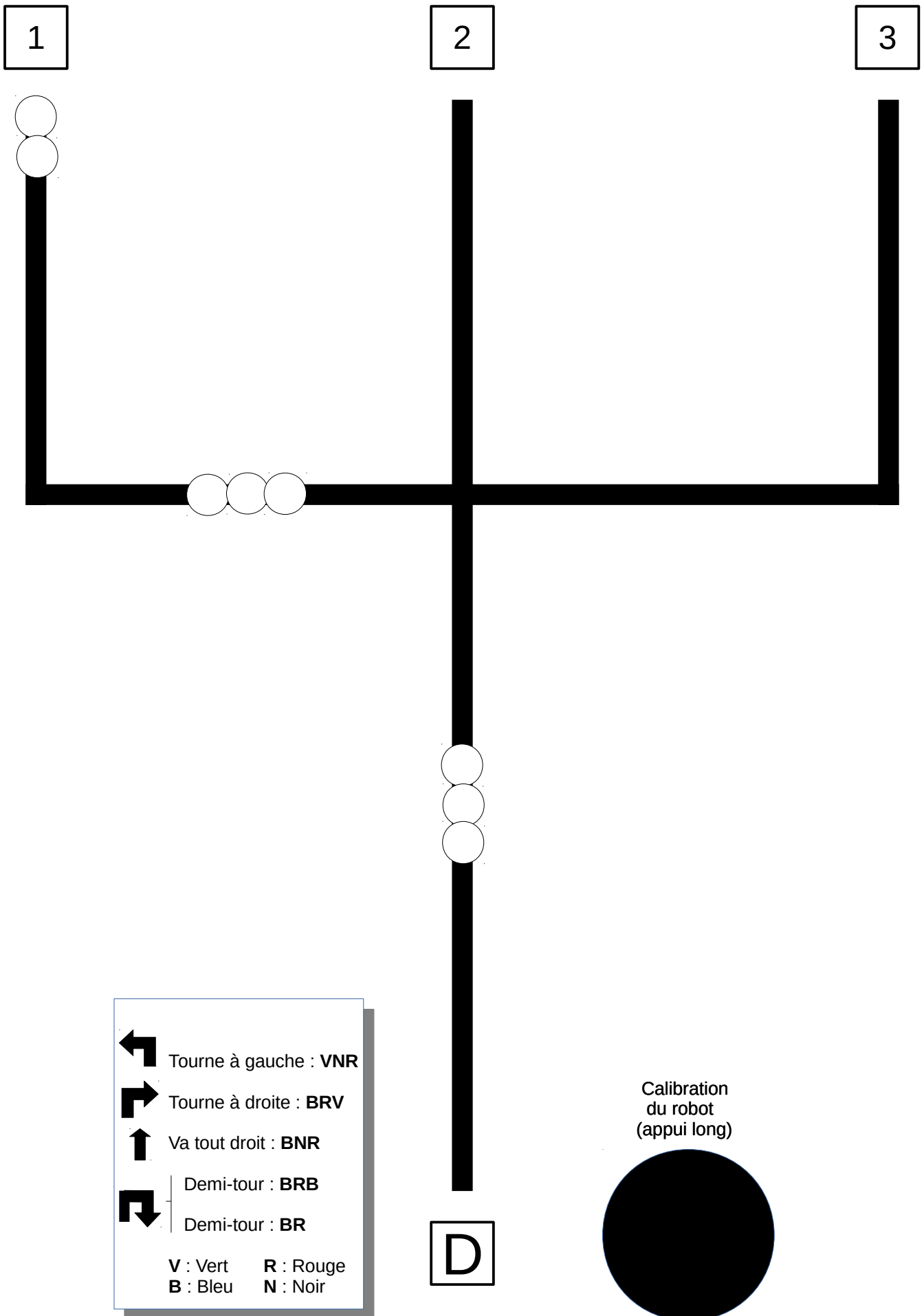


« Déplacements » pour robot **OZOBOT Bit** © - E1

Galipot, GPL, 2017

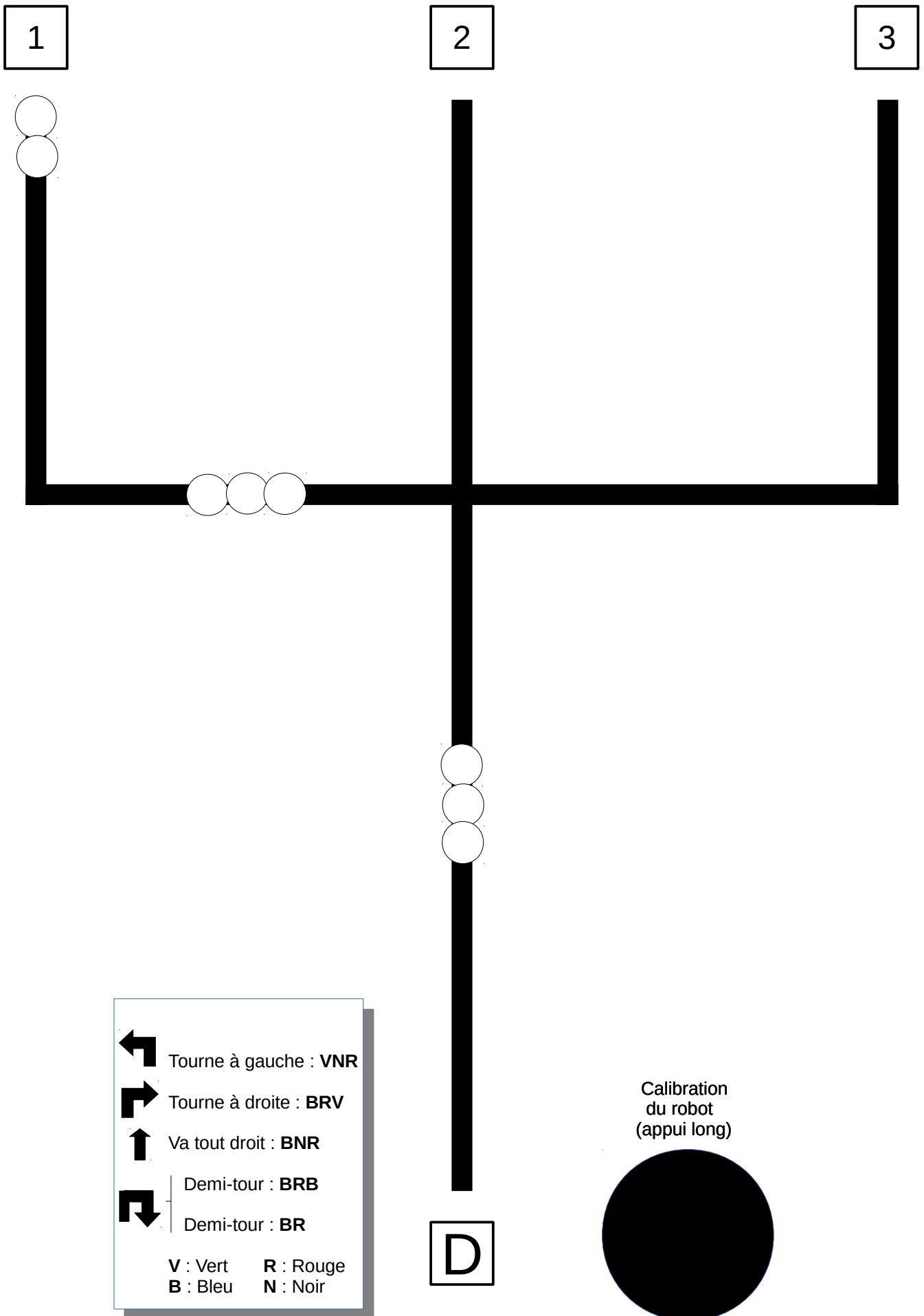
Départ après la lettre « D ». Placer un objet en (1) et le déposer en (2).



« Déplacements » pour robot **OZOBOT Bit** © - E2

Galipot, GPL, 2017

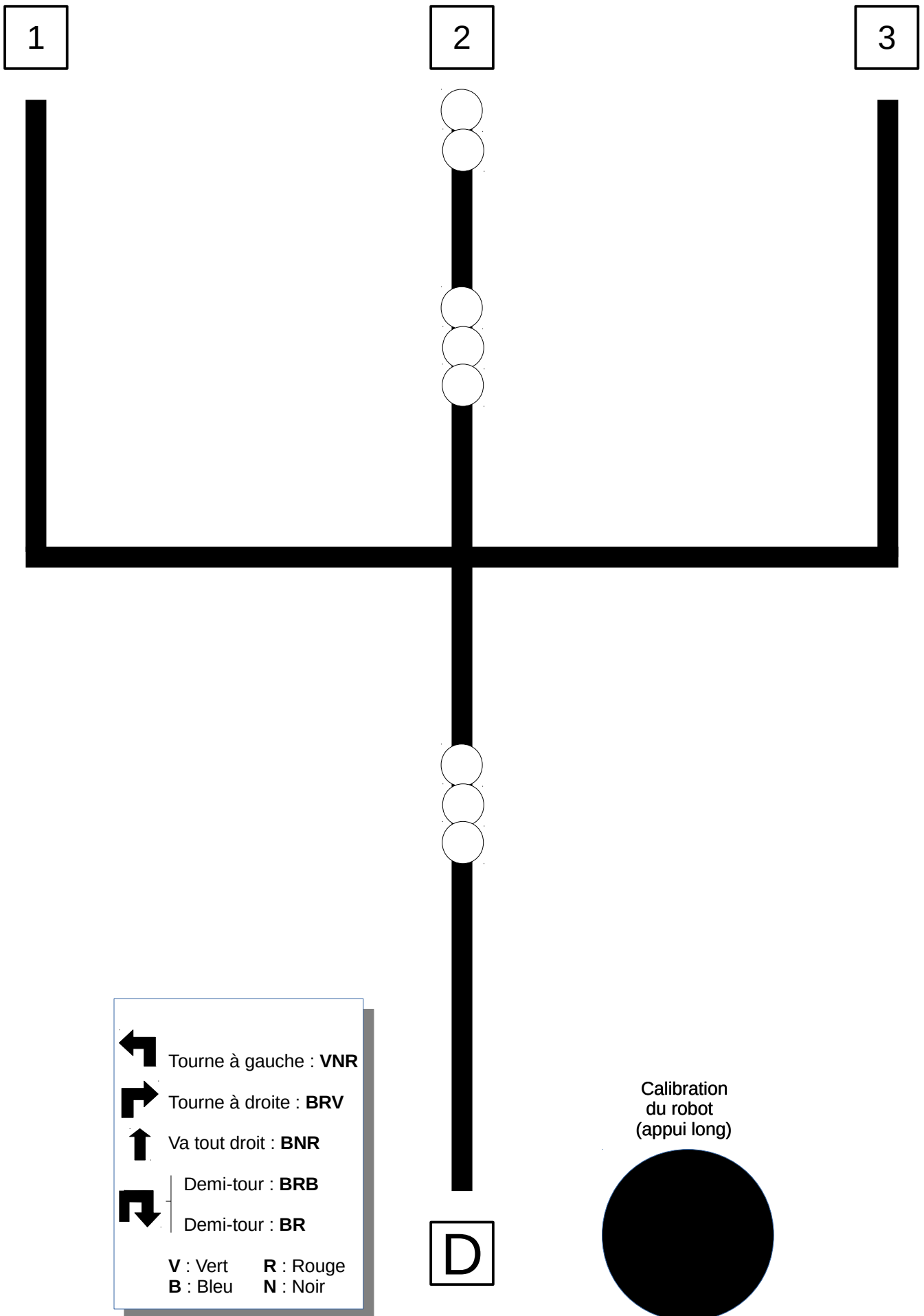
Départ après la lettre « D ». Placer un objet en (1) et le déposer en (3).



« Déplacements » pour robot **OZOBOT Bit** © - E3

Galipot, GPL, 2017

Départ après la lettre « D ». Placer un objet en (2) et le déposer en (1).



« Déplacements » pour robot **OZOBOT Bit** © - E4

Galipot, GPL, 2017

Départ après la lettre « D ». Placer un objet en (1) et le déposer en (2).

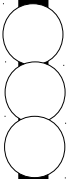
1







2



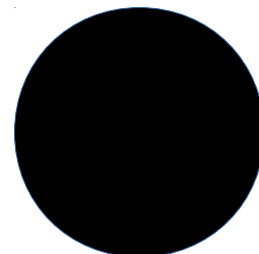
3



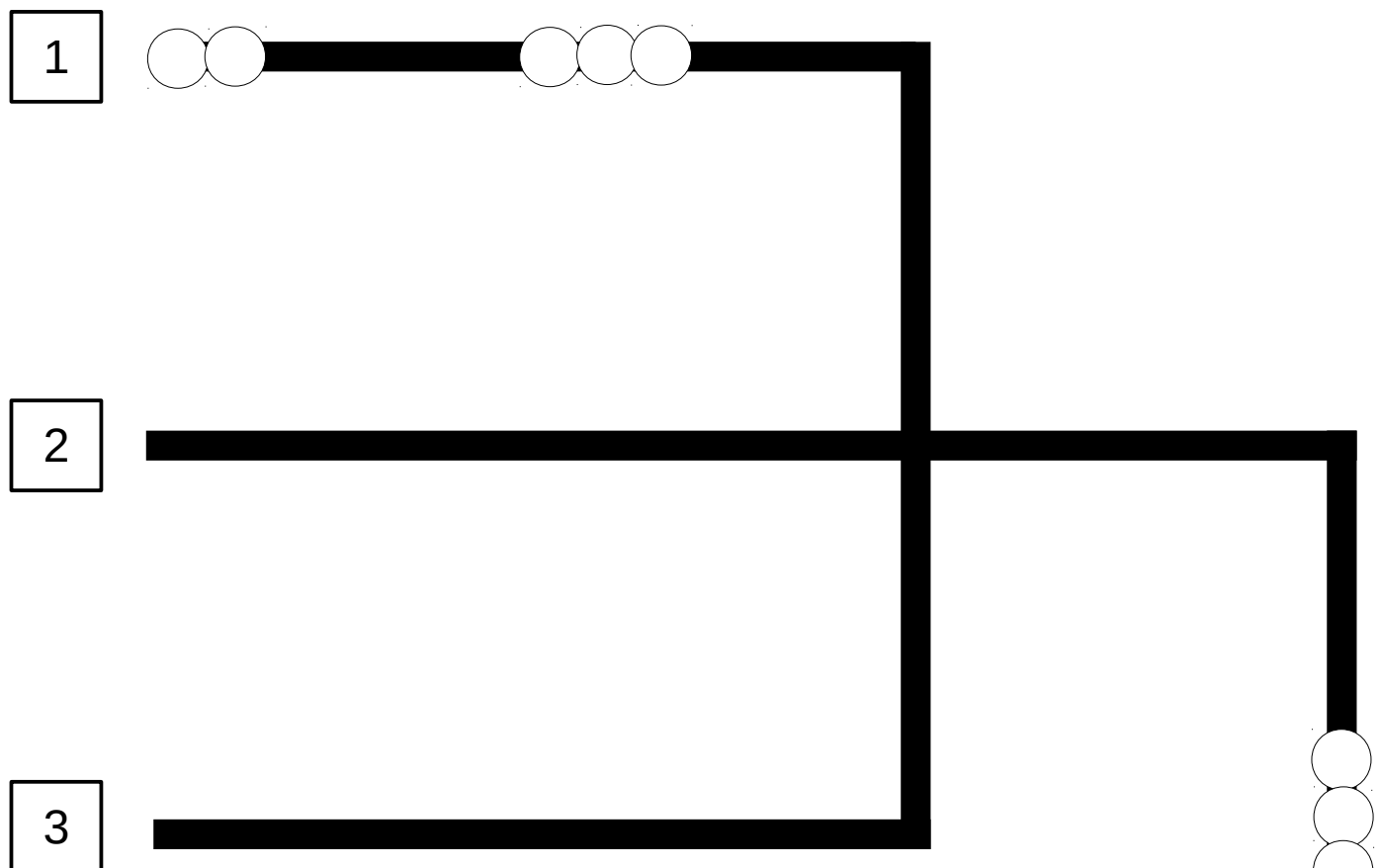
D

	Tourne à gauche : VNR
	Tourne à droite : BRV
	Va tout droit : BNR
	Demi-tour : BRB
	Demi-tour : BR
V : Vert	R : Rouge
B : Bleu	N : Noir

Calibration
du robot
(appui long)



Départ après la lettre « **D** ». Placer un objet en (1) et le déposer en (3).



	Tourne à gauche : VNR
	Tourne à droite : BRV
	Va tout droit : BNR
	Demi-tour : BRB
	Demi-tour : BR
V : Vert	R : Rouge
B : Bleu	N : Noir

Calibration
du robot
(appui long)

