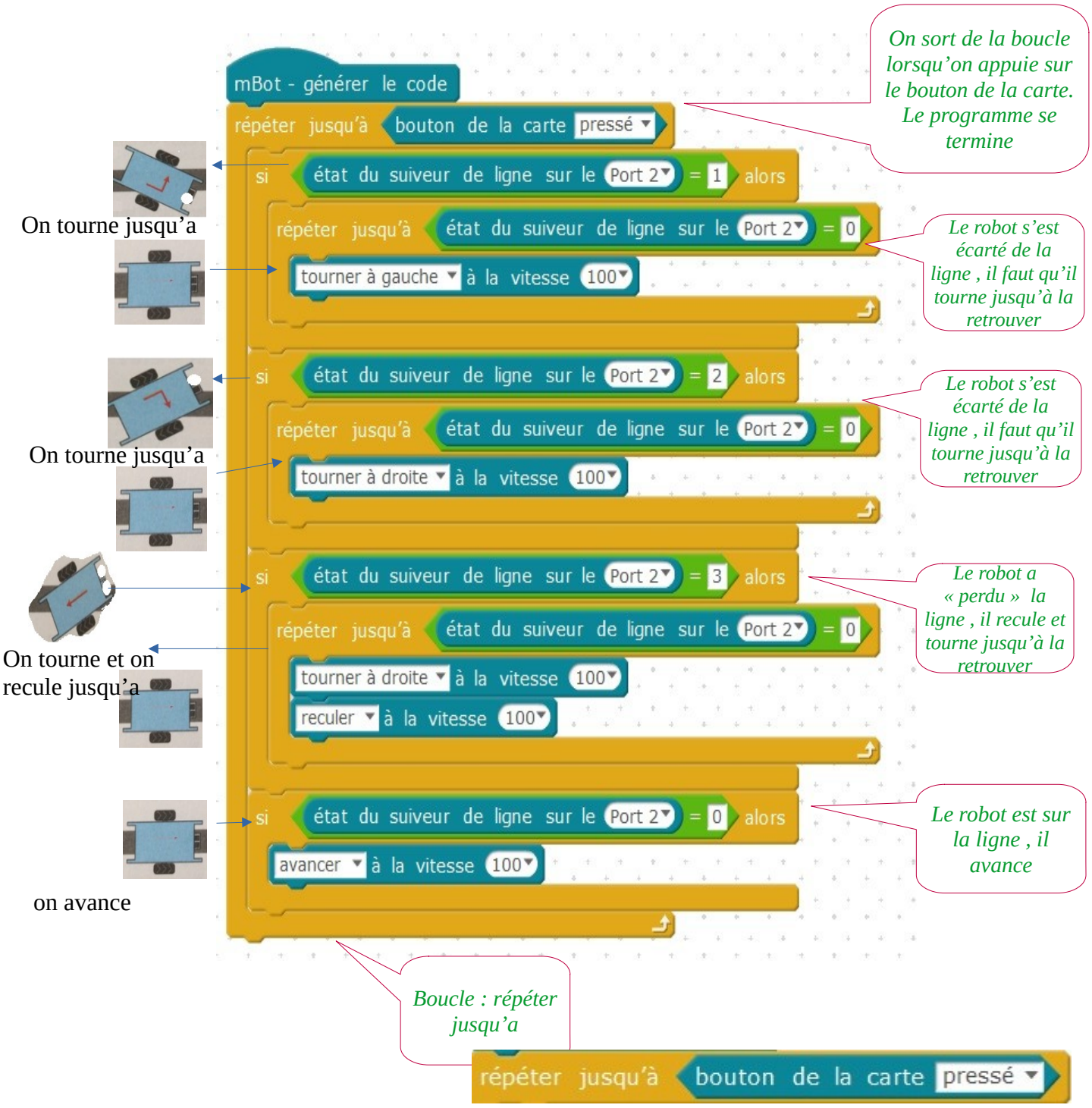

Robot suiveur de ligne algorithme & détail du programme