



On sort de la boucle lorsqu'on appuie sur le bouton de la carte. Le programme se termine

Le robot s'est écarté de la ligne, il faut qu'il tourne jusqu'à la retrouver

Le robot s'est écarté de la ligne, il faut qu'il tourne jusqu'à la retrouver

Le robot a perdu la ligne, il tourne et recule jusqu'à la retrouver

Le robot est sur la ligne, il avance

État suiveur de ligne = 1

État suiveur de ligne = 2

État suiveur de ligne = 3

État suiveur de ligne = 0

Boucle : répéter jusqu'à