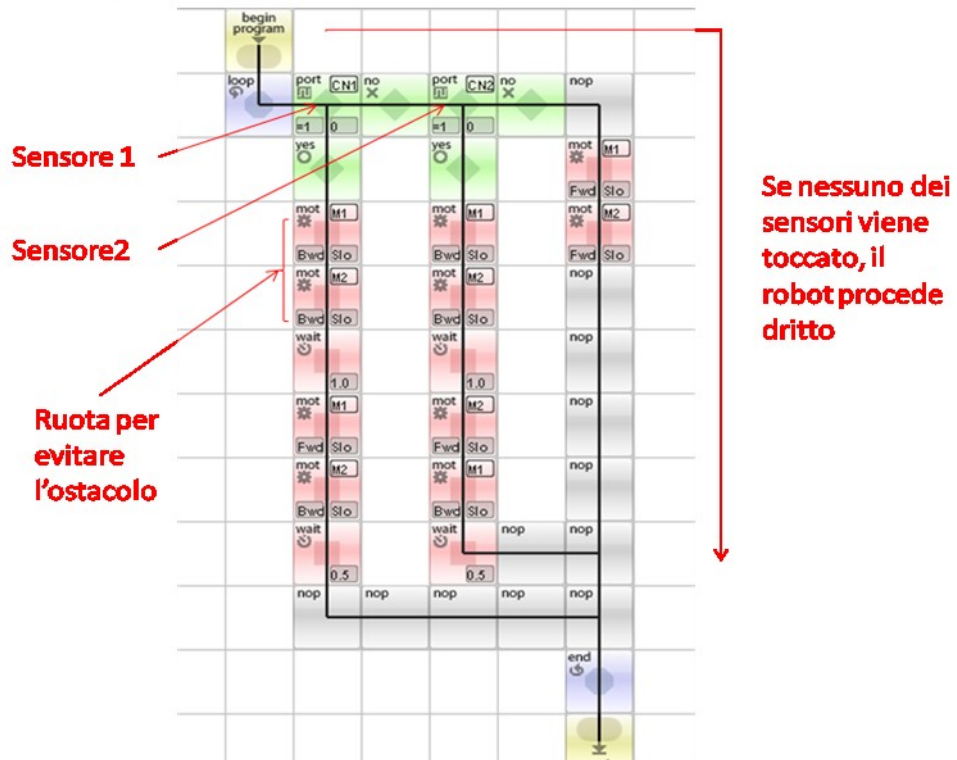




### Programma 1 : evitare ostacoli (due sensori di contatto)



### Programma 2 : segui linea (sensori di luce)

