

```
#ifndef PROGRAMME_H
#define PROGRAMME_H

#include "robot.h"

class Actions : public Robot
{
    Q_OBJECT
protected:
    void run();
public:
    Actions() { vitesse = 50; }
    void avancer();
    void reculer();
    void arreter();
    void tournerAdroite();
    void tournerAGauche();
    void quartDeTourDroite();
    void quartDeTourGauche();
private:
    int vitesse;
};

#endif // PROGRAMME_H
```