

```
#include "actions.h"
#include <unistd.h>
#include <QThread>

void Actions::run()
{
    const int VITESSE = 70;
    const int RALENTI = VITESSE / 2;
    // Démarrage du robot vers l'avant en petite vitesse
    demarrerMoteur(MoteurA, RALENTI);
    demarrerMoteur(MoteurC, RALENTI);
    sleep(2);
    // Accélération du robot en vitesse normale
    demarrerMoteur(MoteurA, VITESSE);
    demarrerMoteur(MoteurC, VITESSE);
    sleep(1);
    // Retour en vitesse lente
    demarrerMoteur(MoteurA, RALENTI);
    demarrerMoteur(MoteurC, RALENTI);
    sleep(1);
    // Marche arrière et retour en position initiale
    demarrerMoteur(MoteurA, -RALENTI);
    demarrerMoteur(MoteurC, -RALENTI);
    sleep(3+VITESSE/RALENTI);
    // Arrêt du robot
    arreterMoteur(MoteurA);
    arreterMoteur(MoteurC);
}
```