

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

void Actions::run()
{
    const int VITESSE = 35;
    const int TEMPS = 110000 / VITESSE;
    // Démarrage du robot vers l'avant
    demarrerMoteur(MoteurA, VITESSE);
    demarrerMoteur(MoteurC, VITESSE);
    msleep(1000);
    // Quart de tour à droite
    arreterMoteur(MoteurA);
    demarrerMoteur(MoteurC, VITESSE);
    msleep(TEMPS);
    // Le robot avance tout droit
    demarrerMoteur(MoteurA, VITESSE);
    demarrerMoteur(MoteurC, VITESSE);
    msleep(1000);
    // Arrêt du robot
    arreterMoteur(MoteurA);
    arreterMoteur(MoteurC);
}
```