

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

void Actions::run()
{
    const int VITESSE = 50;
    const int RALENTI = VITESSE / 3;
    // Démarrage du robot vers l'avant
    demarrerMoteur(MoteurA, VITESSE);
    demarrerMoteur(MoteurC, VITESSE);
    sleep(1);
    // Tourner à droite
    demarrerMoteur(MoteurA, RALENTI);
    demarrerMoteur(MoteurC, VITESSE);
    sleep(1);
    // Tourner à gauche
    demarrerMoteur(MoteurA, VITESSE);
    demarrerMoteur(MoteurC, RALENTI);
    sleep(9);
    // Le robot continu en avançant
    demarrerMoteur(MoteurA, VITESSE);
    demarrerMoteur(MoteurC, VITESSE);
    sleep(2);
    // Arrêt du robot
    arreterMoteur(MoteurA);
    arreterMoteur(MoteurC);
}
```