

J'ai conçu et développé **MiRoCo** (Fig.1) basé sur le langage de programmation **NetLogo** pour la simulation de robots multi-agents. [mémoire de thèse](#)



{flv}PourPluginAllVideo/SimulateurMiRoCo{/flv}

Fig.1. Simulateur **MiRoCo**

[taksim escort](#) [istanbul escort](#)