

Start

Se positionner sur un noeud
exterieur

Choisir une destination
aléatoire

Calculer le plus court chemin

Sur Noeud?

Non

Avancer d'un pas

Non

Sur Noeud
destination?

Oui

Chercher noeud suivant

Faire une rotation vers le
noeud suivant

Avancer d'un pas

End

