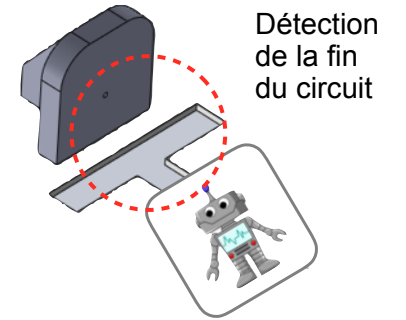




COMMENT SIMULER LE FONCTIONNEMENT DU ROBOT ?

Cahier des charges

- Démarrer lorsque l'utilisateur le souhaite
- Etre autonome pour suivre la ligne
 - Tourner à droite
 - Tourner à gauche
- Etre autonome pour s'arrêter à la fin
 - Soit sur la ligne perpendiculaire
 - Soit sur la butée



Mouvement	Evènements
Apparence	Contrôle
Sons	Capteurs
Stylo	Opérateurs
Données	Ajouter blocs

avancer de 10

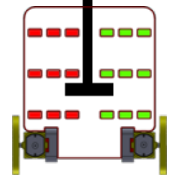
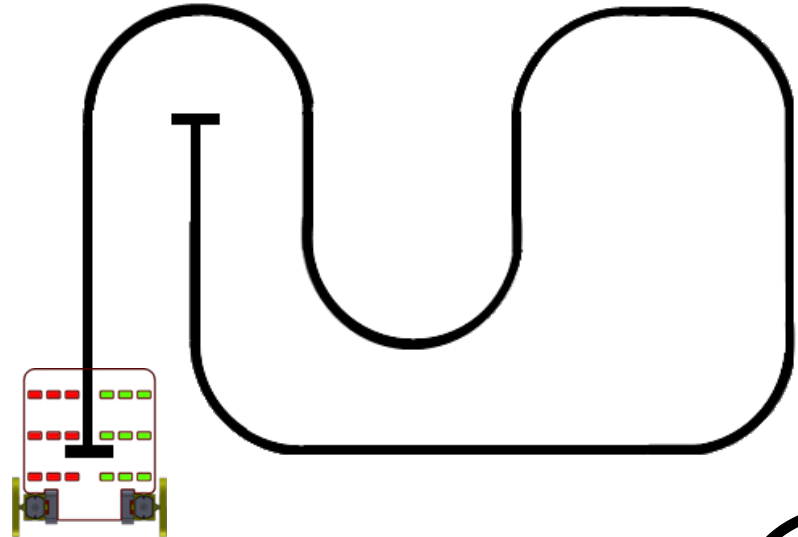
tourner de 15 degrés

tourner de 15 degrés

s'orienter à 90

s'orienter vers mouse-pointer

aller à x: -146 y: 185

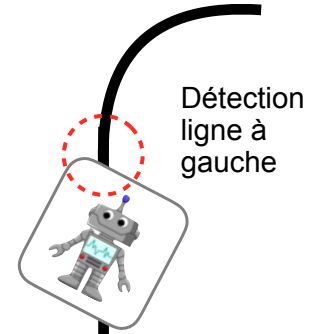


Permet de positionner le robot au départ du circuit

tourner de 10 degrés

tourner de 10 degrés

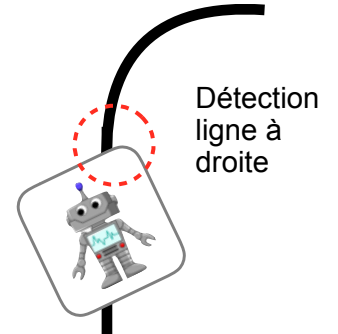
avancer de 15



Détection ligne à gauche

couleur rouge touche noir ?

couleur vert touche noir ?



Détection ligne à droite

Mouvement	Evènements
Apparence	Contrôle
Sons	Capteurs
Stylo	Opérateurs
Données	Ajouter blocs

touché?

couleur rouge touchée?

couleur vert touche ?