

COMMENT SIMULER LE FONCTIONNEMENT DU ROBOT !

Correction simulation

Cahier des charges

Démarrer lorsque l'utilisateur le souhaite

Etre autonome pour suivre la ligne

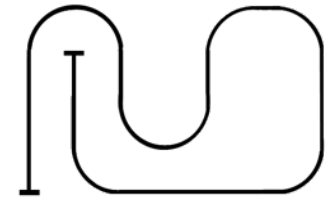
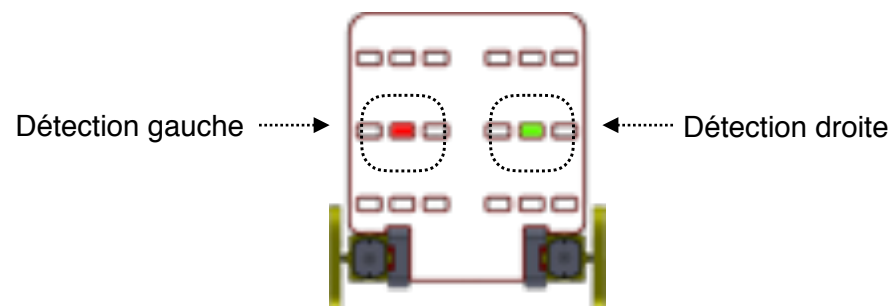
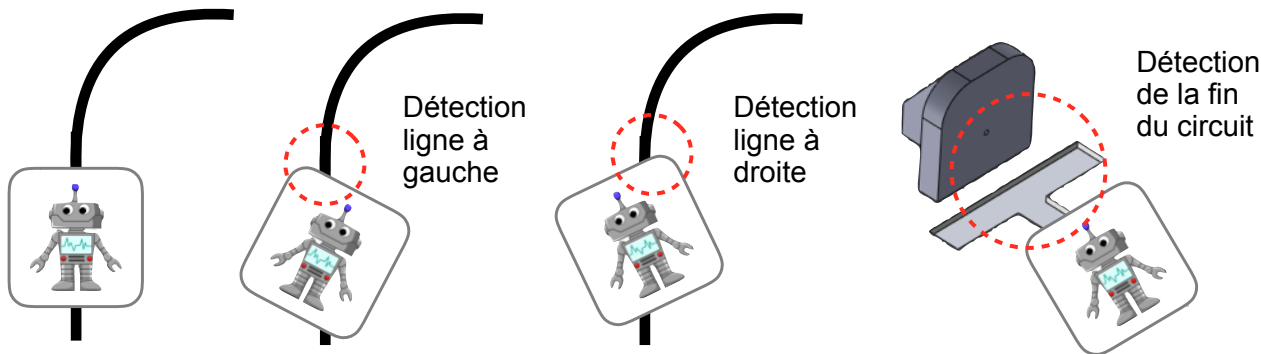
Tourner à droite

Tourner à gauche

Etre autonome pour s'arrêter à la fin

Soit sur la ligne perpendiculaire

Soit sur la butée



Evènements	Actions
On / Off ?	Avancer
Détection ligne à droite ?	Tourner à droite de 2°
Détection ligne à gauche ?	Tourner à gauche de 2°
Détection fin du circuit ?	S'arrêter

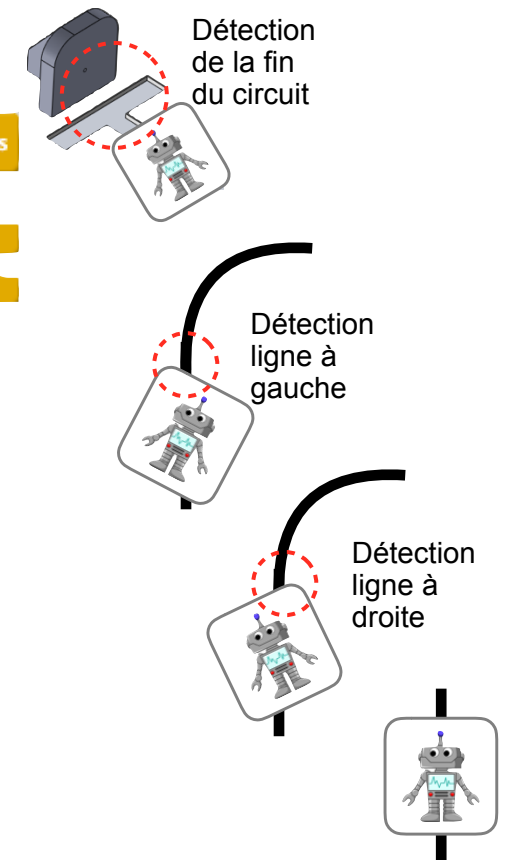
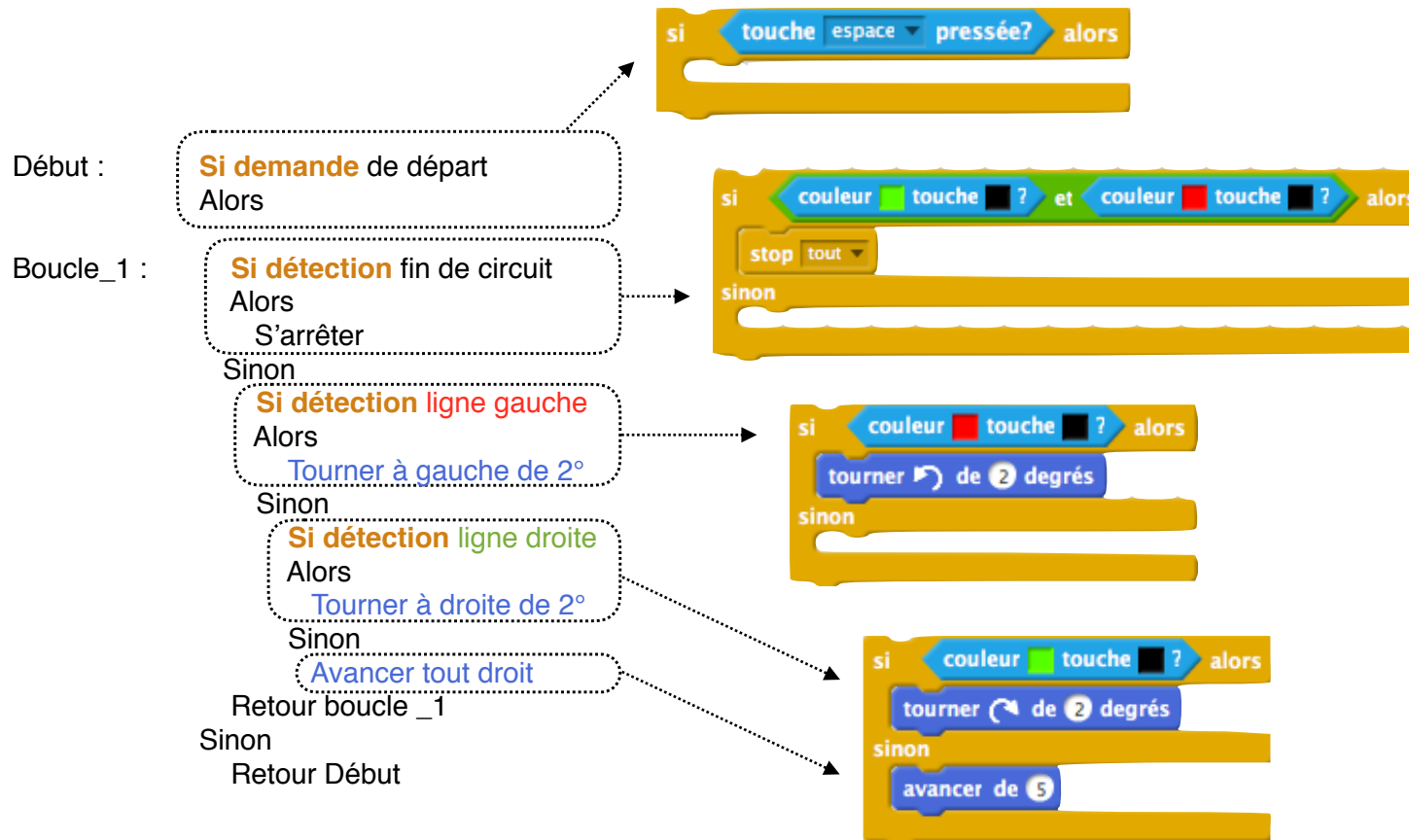
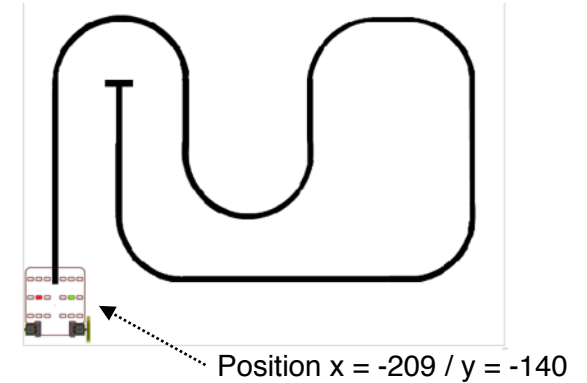
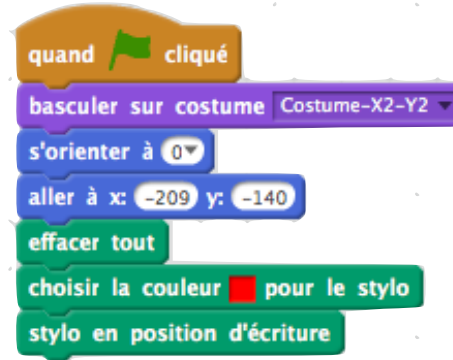
Début : Si demande de départ
Alors

Boucle_1 : Si détection fin de circuit
Alors
S'arrêter
Sinon
Si détection ligne gauche
Alors
Tourner à gauche de 2°
Sinon
Si détection ligne droite
Alors
Tourner à droite de 2°
Sinon
Avancer tout droit
Retour boucle _1
Sinon
Retour Début



COMMENT SIMULER LE FONCTIONNEMENT DU ROBOT ?

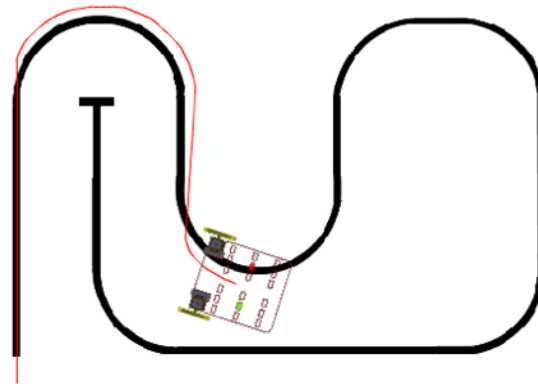
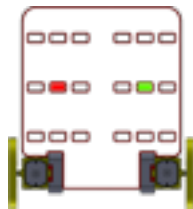
Correction simulation





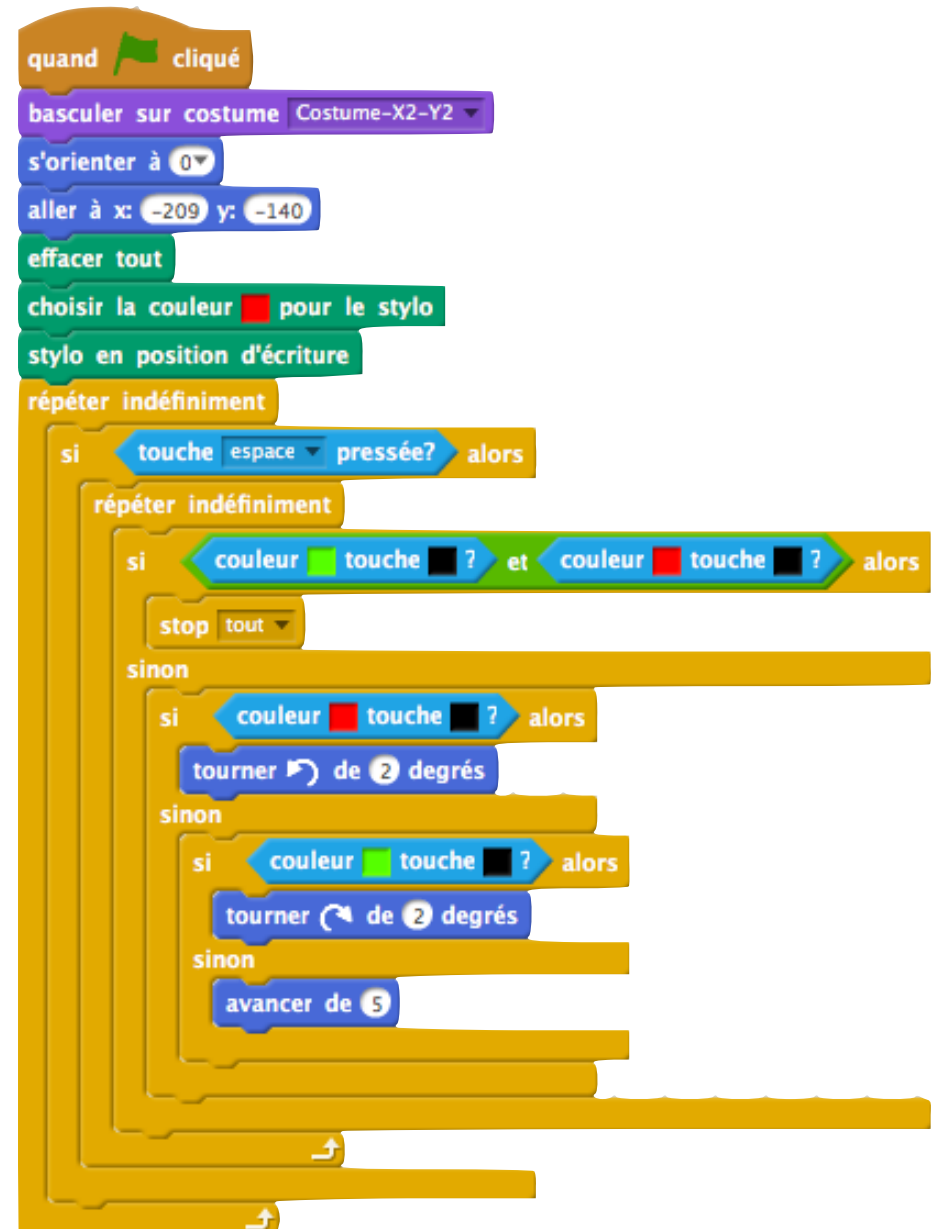
COMMENT SIMULER LE FONCTIONNEMENT DU ROBOT ?

**Correction
simulation**



Début : **Si demande** de départ
 Alors

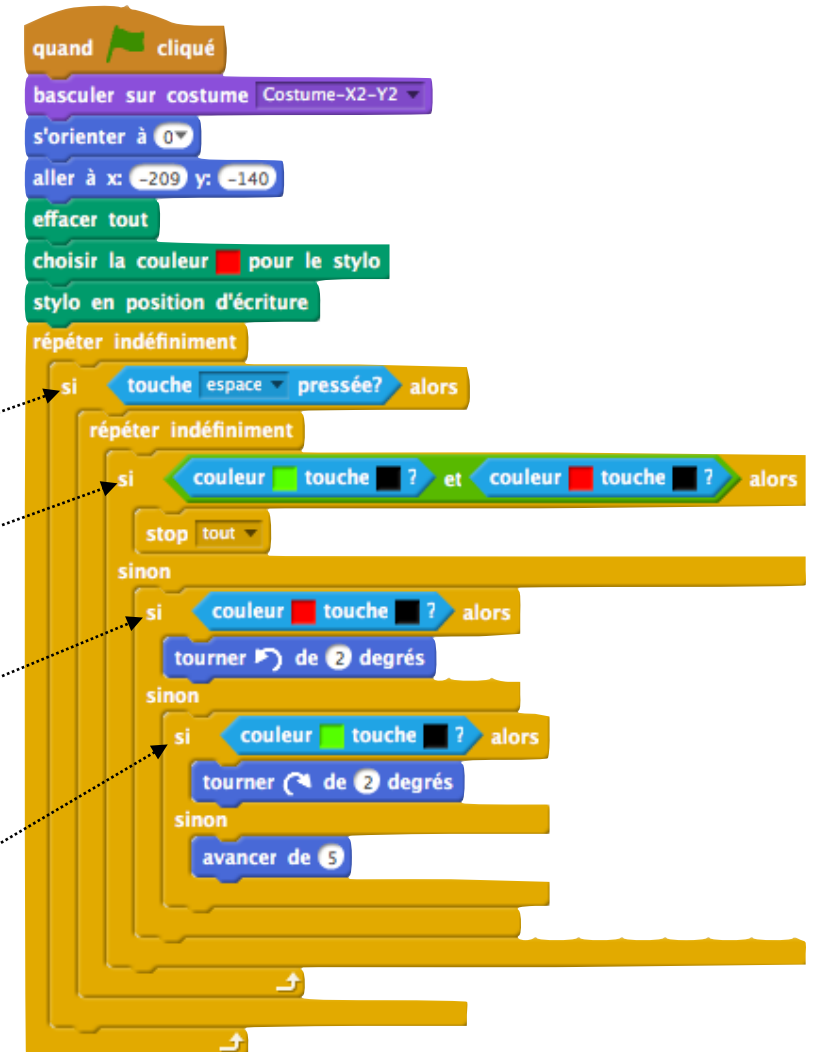
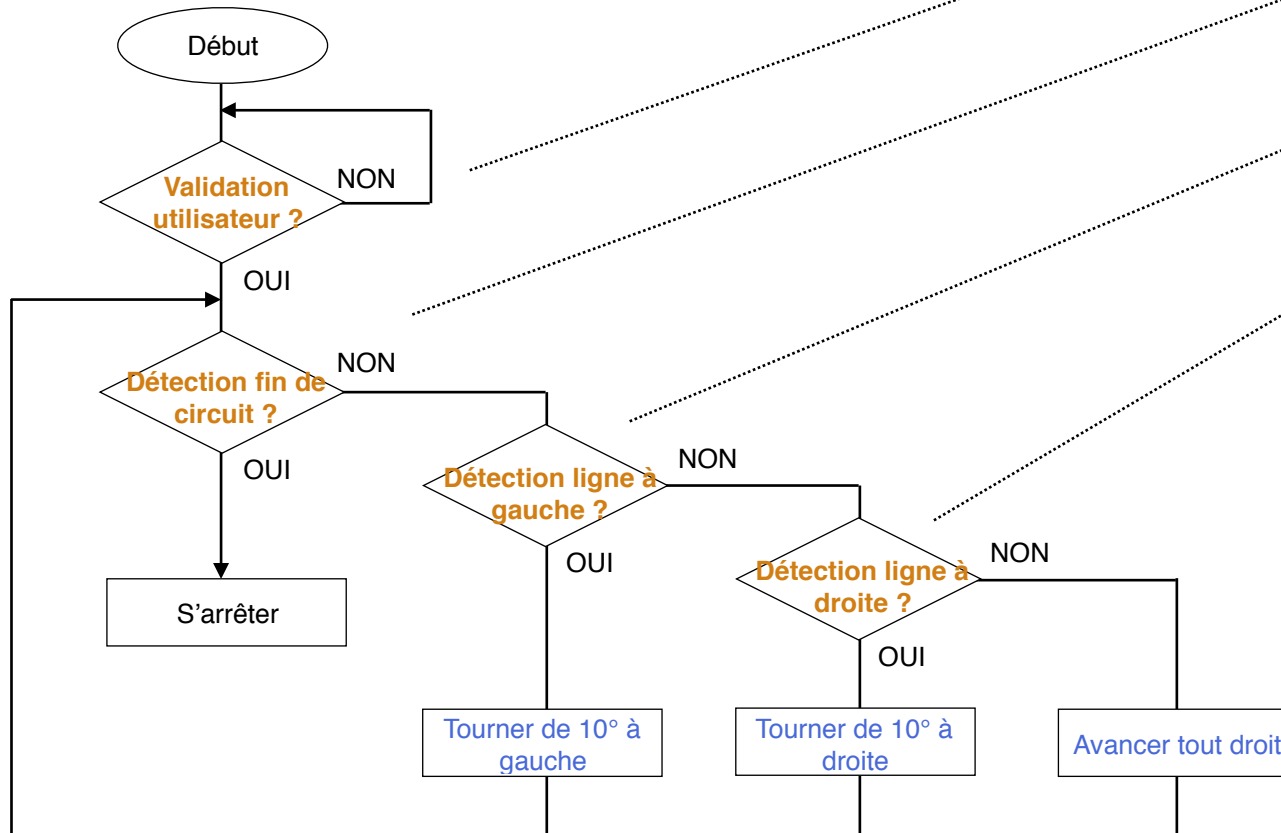
Boucle_1 : **Si détection** fin de circuit
 Alors
 S'arrêter
 Sinon
 Si détection ligne gauche
 Alors
 Tourner à gauche de 2°
 Sinon
 Si détection ligne droite
 Alors
 Tourner à droite de 2°
 Sinon
 Avancer tout droit
 Retour boucle _1
 Sinon
 Retour Début





COMMENT SIMULER LE FONCTIONNEMENT DU ROBOT ?

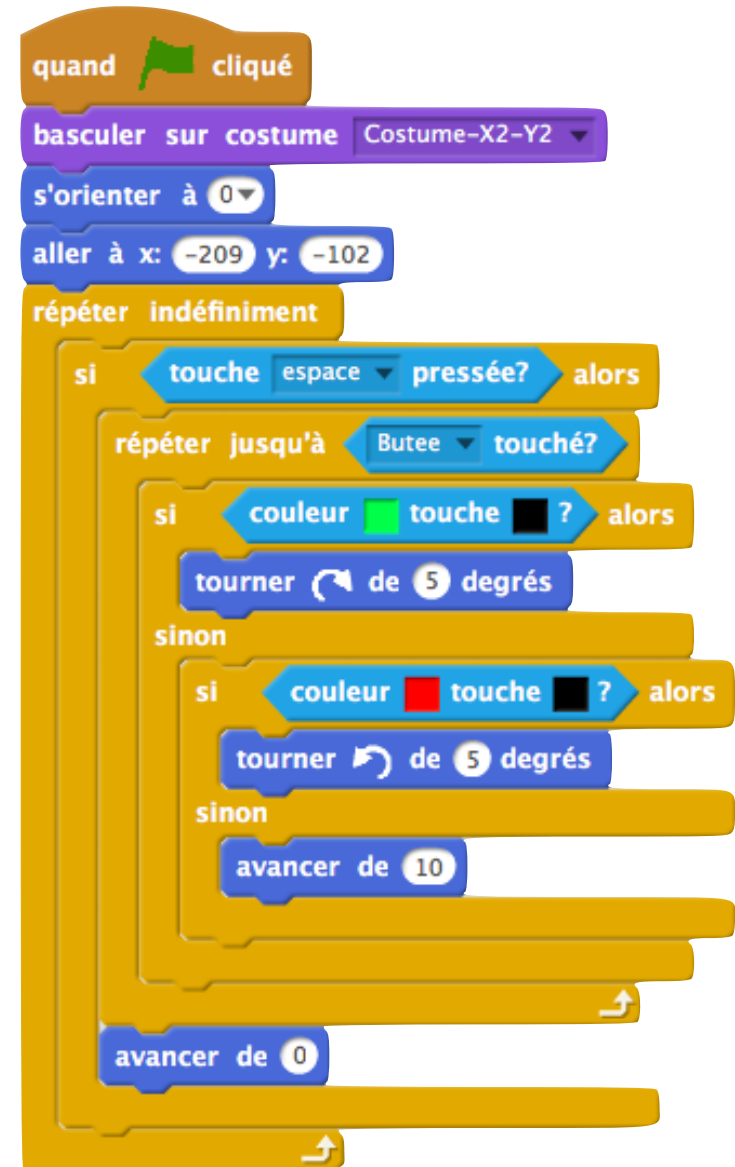
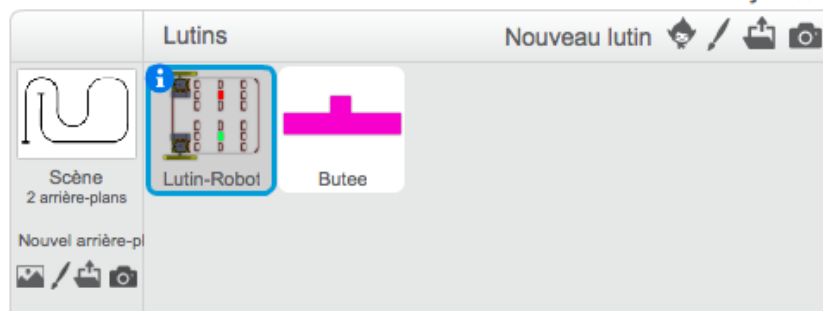
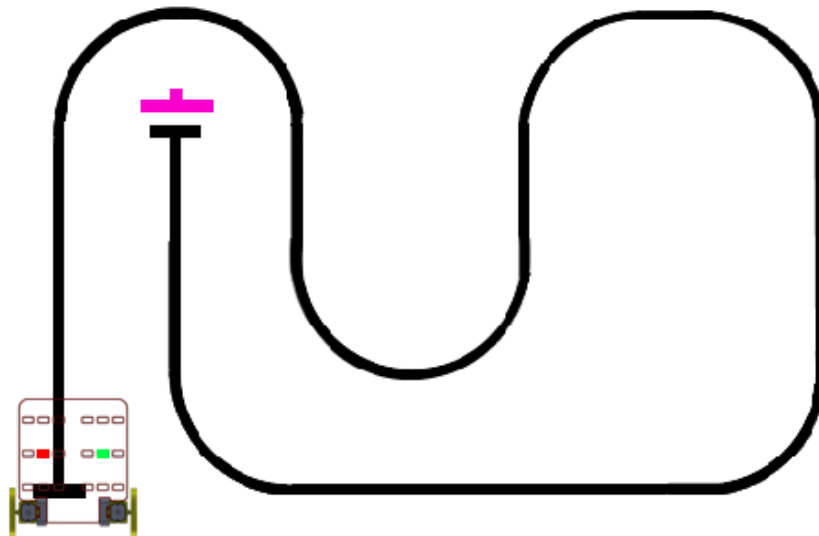
**Correction
simulation**





COMMENT SIMULER LE FONCTIONNEMENT DU ROBOT ?

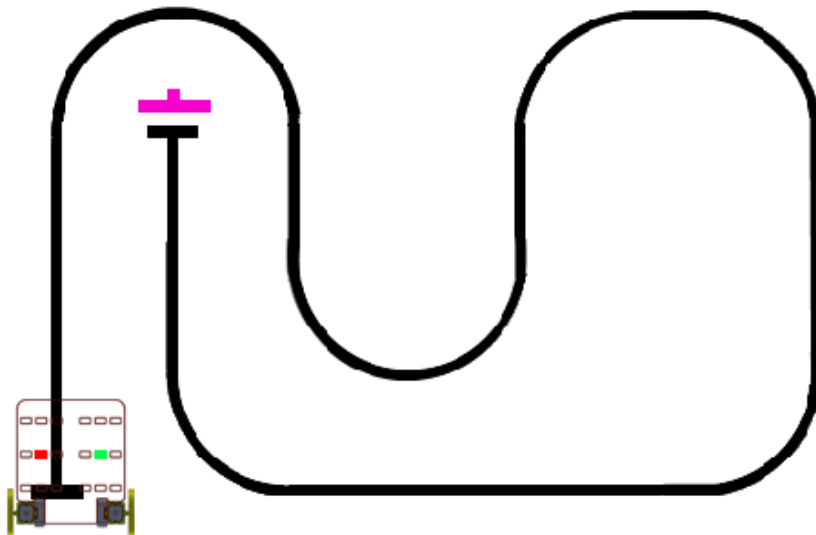
Autre correction possible





COMMENT SIMULER LE FONCTIONNEMENT DU ROBOT ?

**Autre corrections
possibles**



répéter jusqu'à couleur touche ? et couleur touche ?

répéter jusqu'à couleur touche ?

répéter jusqu'à Butee touché?

répéter jusqu'à distance de Butee < 4