



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

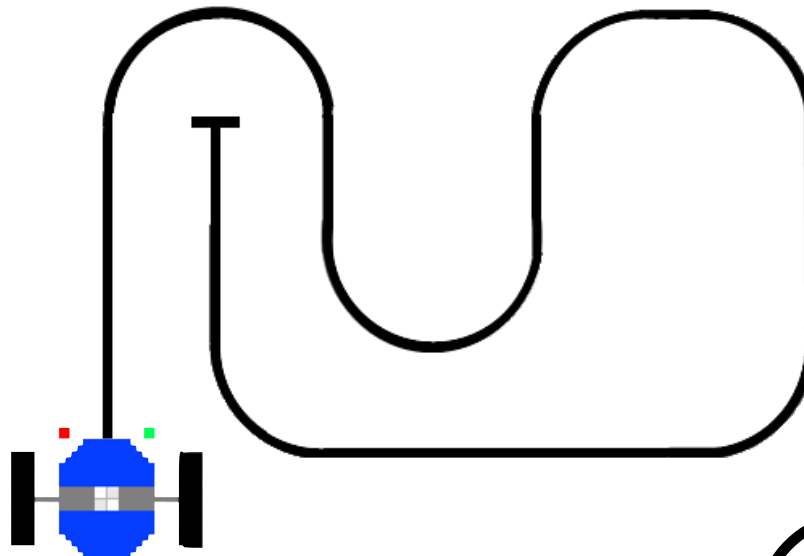
tourner de 15 degrés

s'orienter à 90

s'orienter vers mouse-pointer

aller à x: -146 y: 185

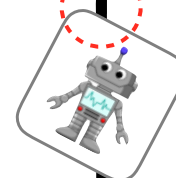
Permet de positionner le robot au départ du circuit



tourner de 10 degrés

tourner de 10 degrés

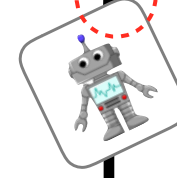
avancer de 15



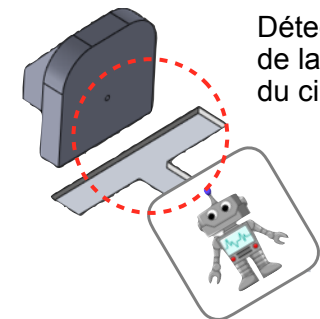
Détection ligne à gauche

couleur touche ?

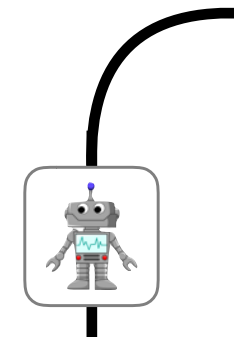
couleur touche ?



Détection ligne à droite



Détection de la fin du circuit



Mouvement	Evènements
Apparence	Contrôle
Sons	Capteurs
Stylo	Opérateurs
Données	Ajouter blocs

touché?

couleur touchée?

couleur touche ?