



COMMENT ADAPTER LE FONCTIONNEMENT DU ROBOT ?

Cahier des charges

Démarrer lorsque l'utilisateur le souhaite

Etre autonome pour suivre la ligne

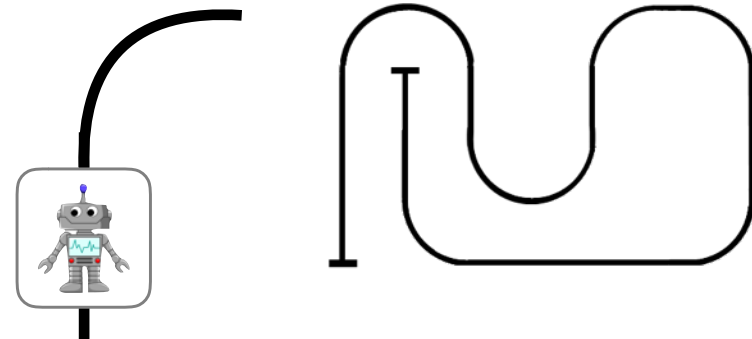
Tourner à droite

Tourner à gauche

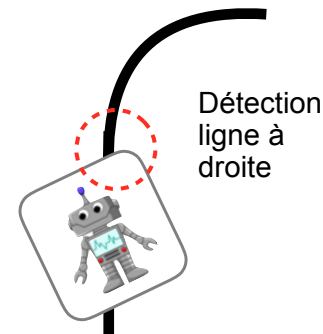
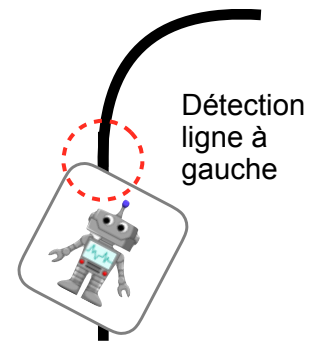
Etre autonome pour s'arrêter à la fin

Soit sur la ligne perpendiculaire

Soit sur la butée



Evènements	Actions
On / Off ?	Avancer
Détection ligne à droite ?	Tourner à droite de 10°
Détection ligne à gauche ?	Tourner à gauche de 10°
Détection fin du circuit ?	S'arrêter



On / Off	Ligne à gauche ?	Ligne à droite ?	Tourner à gauche à 10°	Avancer tout droit	Tourner à droite de 10°
0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	1	0
1	0	1			
1					
1					

