



## COMMENT SIMULER LE FONCTIONNEMENT DU ROBOT ?

### Cahier des charges

Démarrer lorsque l'utilisateur le souhaite

Etre autonome pour suivre la ligne

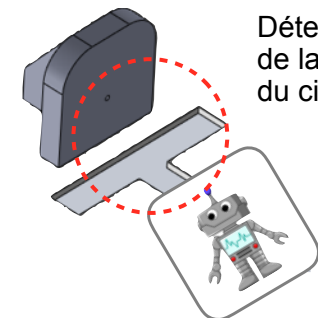
Tourner à droite

Tourner à gauche

Etre autonome pour s'arrêter à la fin

Soit sur la ligne perpendiculaire

Soit sur la butée



Détection de la fin du circuit

| Mouvement | Evènements    |
|-----------|---------------|
| Apparence | Contrôle      |
| Sons      | Capteurs      |
| Stylo     | Opérateurs    |
| Données   | Ajouter blocs |

avancer de 10

tourner de 15 degrés

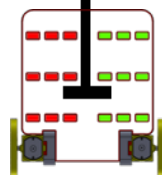
tourner de 15 degrés

s'orienter à 90

s'orienter vers mouse-pointer

aller à x: -146 y: 185

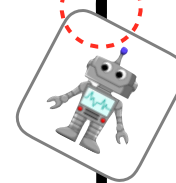
Permet de positionner le robot au départ du circuit



tourner de 10 degrés

tourner de 10 degrés

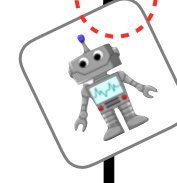
avancer de 15



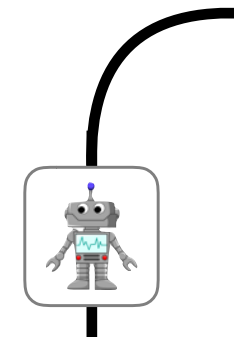
Détection ligne à gauche

couleur touche ?

couleur touche ?



Détection ligne à droite



| Mouvement | Evènements    |
|-----------|---------------|
| Apparence | Contrôle      |
| Sons      | Capteurs      |
| Stylo     | Opérateurs    |
| Données   | Ajouter blocs |

touché?

couleur touchée?

couleur touche ?