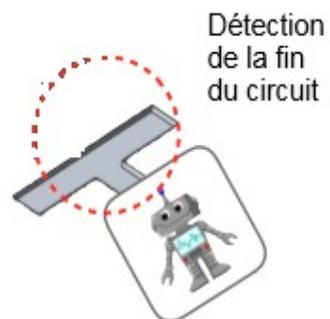




COMMENT SIMULER LE FONCTIONNEMENT DU ROBOT ?

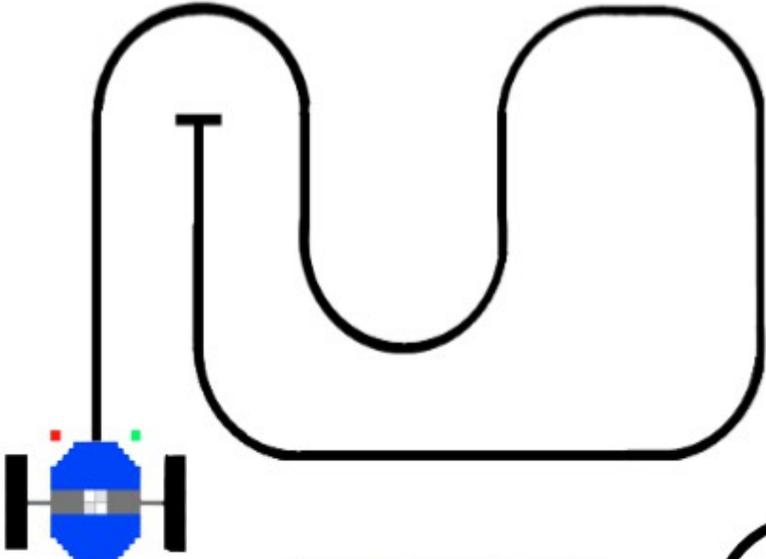
Cahier des charges

- 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



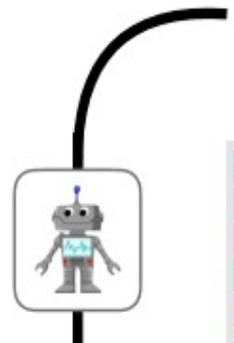
Mouvement	Evènements
Apparence	Contrôle
Sons	Capteurs
Style	Opérateurs
Données	Ajouter blocs

- avancer de 10
- tourner de 15 degrés
- tourner de 15 degrés
- s'orienter à 90
- s'orienter vers mouse-pointer
- aller à x: 140 y: 185



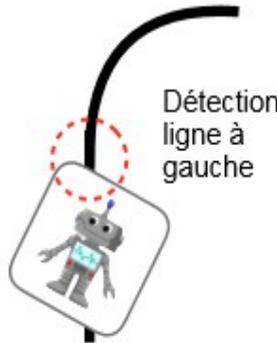
Permet de positionner le robot au départ du circuit

- tourner de 10 degrés
- tourner de 10 degrés
- avancer de 15



Mouvement	Evènements
Apparence	Contrôle
Sons	Capteurs
Style	Opérateurs
Données	Ajouter blocs

- touché?
- couleur touchée?
- couleur touche ?



- couleur touche ?
- couleur touche ?

