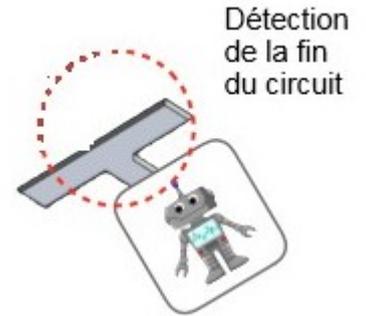


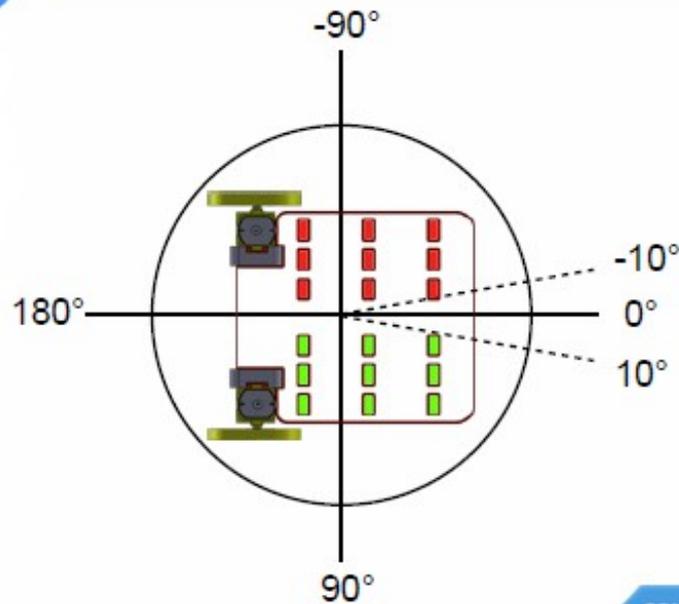


### Cahier des charges

- 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



## SIMULATION DU FONCTIONNEMENT DU ROBOT

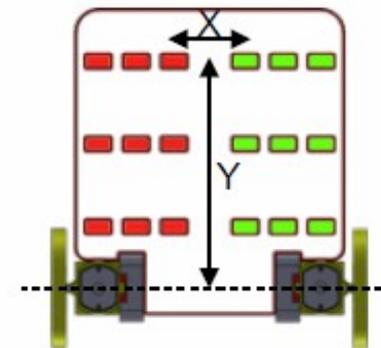


tourner ↶ de 10 degrés

tourner ↷ de 10 degrés

avancer de 15

X : Distance entre les capteurs



Y : Distance entres axes (centre de rotation du robot et position des capteurs)

Mouvement	Evènements
Apparence	Contrôle
Sons	<b>Capteurs</b>
Stylo	Opérateurs
Données	Ajouter blocs

touché?
couleur [ ] touchée?
couleur [ ] touche [ ] ?

Rouge Noir  
couleur [ ] touche [ ] ?

Vert Noir  
couleur [ ] touche [ ] ?

si [ ] alors

sinon

