**Comment piloter mon robot à partir d’un appareil nomade ?**



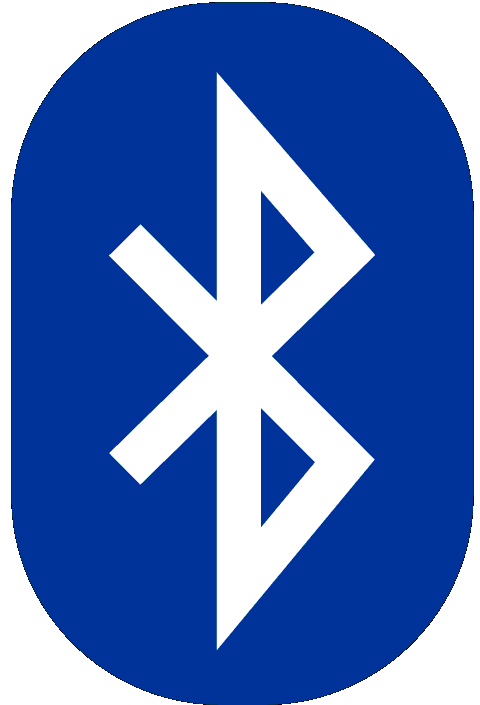
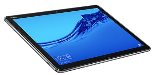
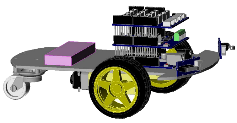
Nom : ………………………………. – Prénom : ………………………………. – Classe : ……. – Equipe : …….

Fonctionnement attendu du système constitué par le robot tondeuse :

Le robot tondeuse est piloté à distance à partir d’une application pour appareil nomade qui envoie des ordres. Cette application est constituée de cinq boutons qui permettent au robot tondeuse d’exécuter les actions suivantes : Avancer – Reculer – Tourner à gauche – Tourner à droite – S’arrêter

**Simuler le pilotage des déplacements d’un robot à 2 roues motrices**

**Ordres envoyés de l’application pour appareil nomade et mouvements du robot tondeuse**



|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Ordre\_BT | Mouvement |  | Ordre\_BT | Mouvement |
| 0 | Arrêter |  | 1 | Avancer |
| 2 | Tourner à droite |  | 3 | Tourner à gauche |
| 4 | Reculer |  |  |  |

**Sous-programmes**

**Algorigramme**

**Début**

**Début  
Tourner G**

**Début  
Avancer**

**Début  
Arrêter**

**Mettre « Mouvement » à « Ordre\_BT »**

**Début  
Reculer**

**Début  
Tourner D**

**Mouvement = 1 ?**

**Avancer**

Oui

Non

**Mouvement = 0 ?**

**Arrêter**

Non

Oui

**Mouvement = 2 ?**

**Tourner à D**

Non

Oui

**Mouvement = 3 ?**

**Tourner à G**

Non

Oui

**Mouvement = 4 ?**

**Reculer**