**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

**Comment piloter les déplacements de mon robot à distance en bluetooth ?**

**Algorigramme**

OUI

NON

**Sous-programme : Avancer**

**Mouvement = 1 ?**

NON

**Donnée disponible = 1 ?**

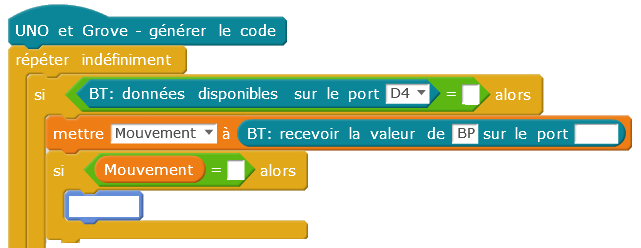
**Début**

**Mettre la variable « Mouvement » à la valeur reçue**

OUI

**Bluetooth**

**Programme à compléter**



1

D4

1

Avancer