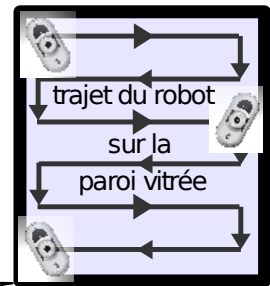


Document technique DT2. Déplacement du robot

La solution retenue est de mettre en mouvement rapide un des patins afin de balayer la surface. Dans le même temps l'autre patin fixe par rapport à la paroi vitrée est mis en mouvement lent, il en résulte un déplacement du corps du robot par rapport au patin en mouvement lent.

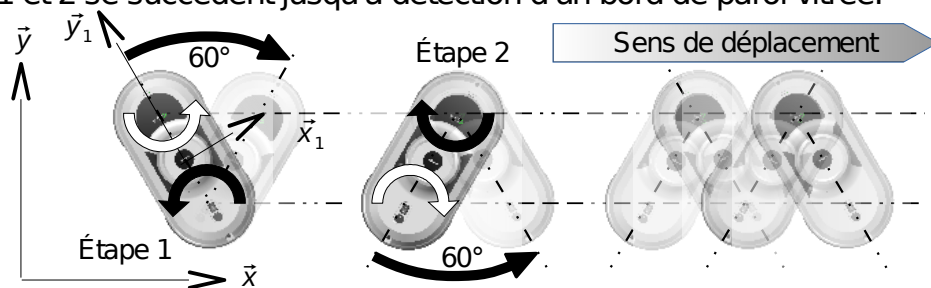
Le robot a un mouvement de rotation autour de l'axe du patin en mouvement lent.

Bords paroi vitrée



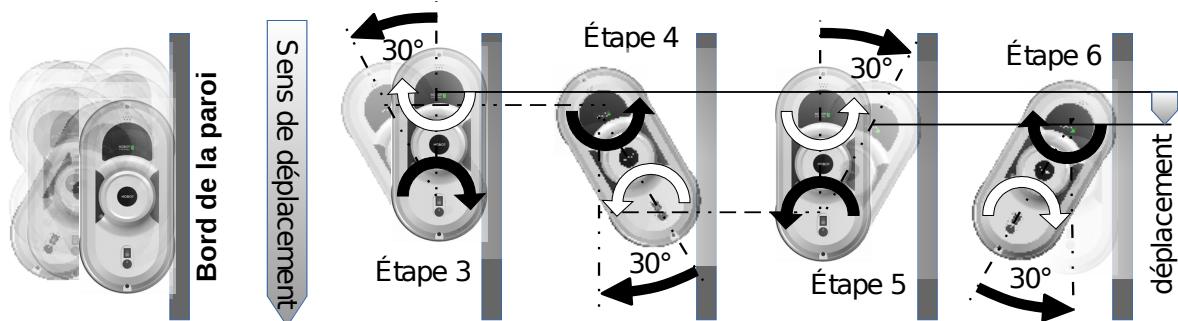
Déplacement horizontal vers la droite

Après un déplacement angulaire de 60° (étape 1), les patins inversent les rôles (étape 2). Les étapes 1 et 2 se succèdent jusqu'à détection d'un bord de paroi vitrée.



Déplacement vertical vers le bas

Le robot réalise une succession de déplacements de 30° afin de se décaler verticalement jusqu'à la moitié de sa hauteur (étape 3, 4, 5 et 6).



Déplacement horizontal vers la gauche

Le robot repart dans l'autre sens en faisant se succéder les déplacements angulaires de 60° (étapes 7 et 8).

