Document avec les tables

Comparaison :

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Réaction du robot en fonction de l'état des trois capteurs | | | |
| Capteur gauche | Capteur central | Capteur droit | Réaction Robot |
| Blanc | Blanc | Blanc | Arrêt |
| Blanc | Blanc | Noir | Tourne à droite |
| Blanc | Noir | Blanc | Tout droit |
| Blanc | Noir | Noir | Tout droit |
| Noir | Blanc | Blanc | Tourne à gauche |
| Noir | Blanc | Noir | Alterne tourne à droite/tourne à gauche |
| Noir | Noir | Blanc | Tout droit |
| Noir | Noir | Noir | Tout droit |

Réaction du robot en fonction de l’état des 4 capteurs :

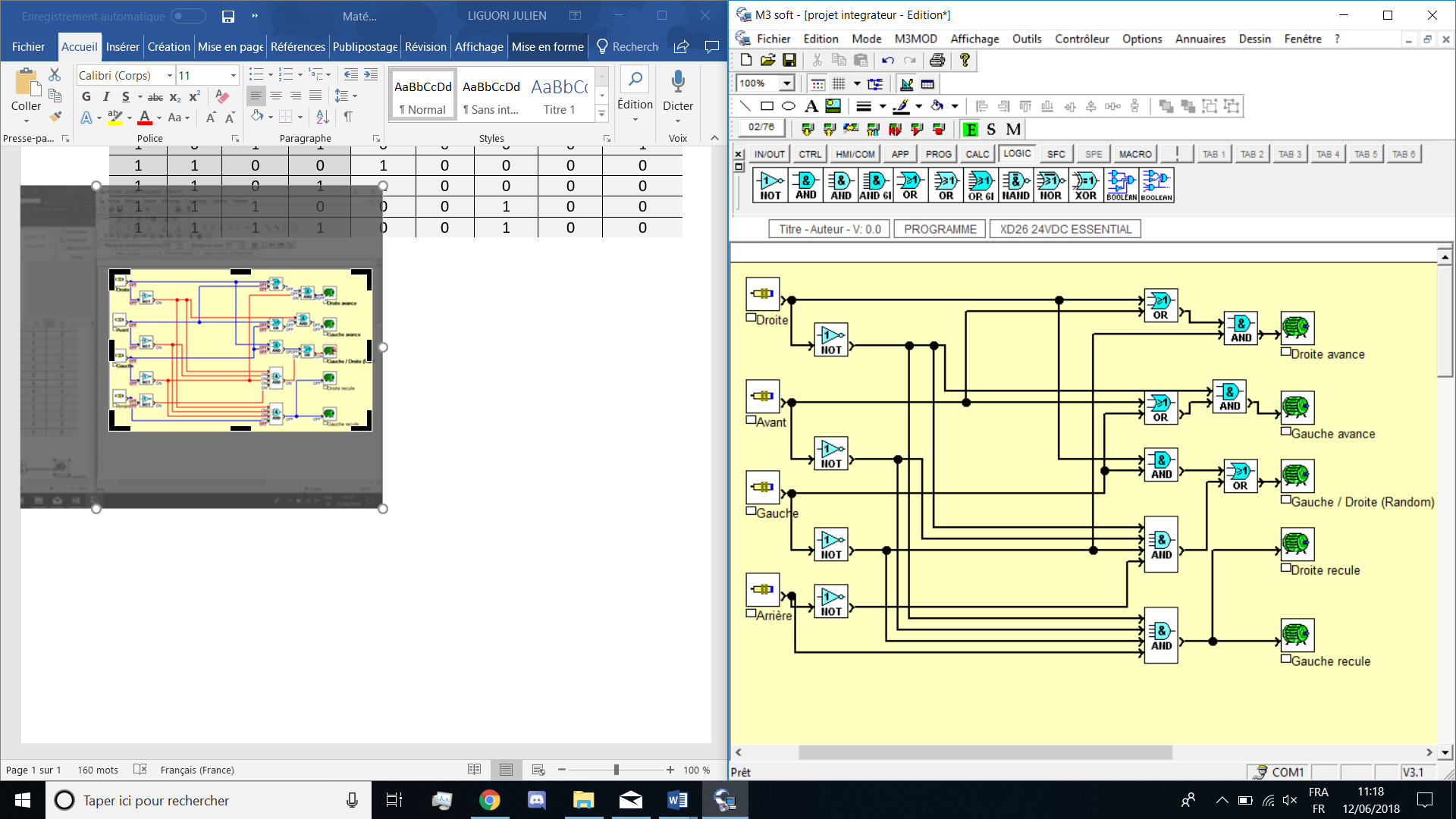
|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Capteur gauche | Capteur central | 2 ème Capteur central | Capteur droit | Réaction Robot |
| Blanc | Blanc | Blanc | Blanc | Tout droit |
| Blanc | Blanc | Blanc | Noir | Tourne à droite |
| Blanc | Blanc | Noir | Blanc | Tourne à droite |
| Blanc | Noir | Blanc | Blanc | Tourne à gauche |
| Noir | Blanc | Blanc | Blanc | Tourne à gauche |

Notre cas :

Table de Logique :

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Droite | Avant | Gauche | Arrière | Droite  Avance | Droite recule | Gauche avance | Gauche recule | Gauche / Droite (Random) |
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 |
| 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 1 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 |

Fonction :

Schéma logique :