# Robot aspiriteur

## Fonctions

Allumer

Désactiver

Chargé

Charge => avec condition

Avance

Aspira

Tourner

AxeY

AxeX

capteurNettoyage

capteurAspirer

capteurObjet

1. Robot éteint sur sa base
2. Vérifier si l'état de charge est égal à 100 %.
3. Si l'état de charge est égal à 100
   1. Mise en marche du robot
   2. Allumer/Activer capteurNettoyage
   3. Allumer/Activer capteurAspirer
   4. Allumer/Activer capteurObjet
   5. Aspirer
4. Le robot avance de axeY de 0 à -100
5. Si sensorObject capture l'objet (ne peut plus avancer, tourner l'axe X 1)
6. Avancer axe X de 1
7. Rotation de l'axe Y 1, avance de l'axe Y 0 à 100
8. Si sensorObject + axeY 100, rotation axeX, axeY 1, axeY 1 à 100
9. axeX = 1, axeX 1 à axeY -1
10. Axe Y de -1 à -100
11. Boucle de 8 à 10 (x10)
12. Si sensorObject capture l'objet, Y-Axis = -100, alors X-Axis 2, Y-Axis 0 à 100
13. Si Y-Axis = 100, X-Axis 1, X-Axis -1 à -100