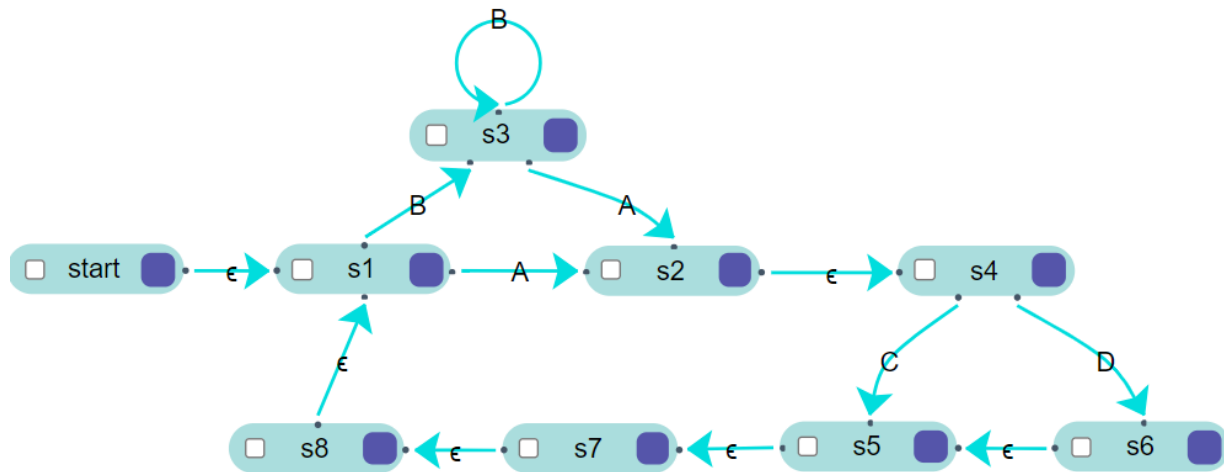


# Plan de développement

CHAYNANE Mohamed Amine  
CLAVELIER Théodore  
IMAKHLOUFEN Celia Razika  
LERICHE Salomé

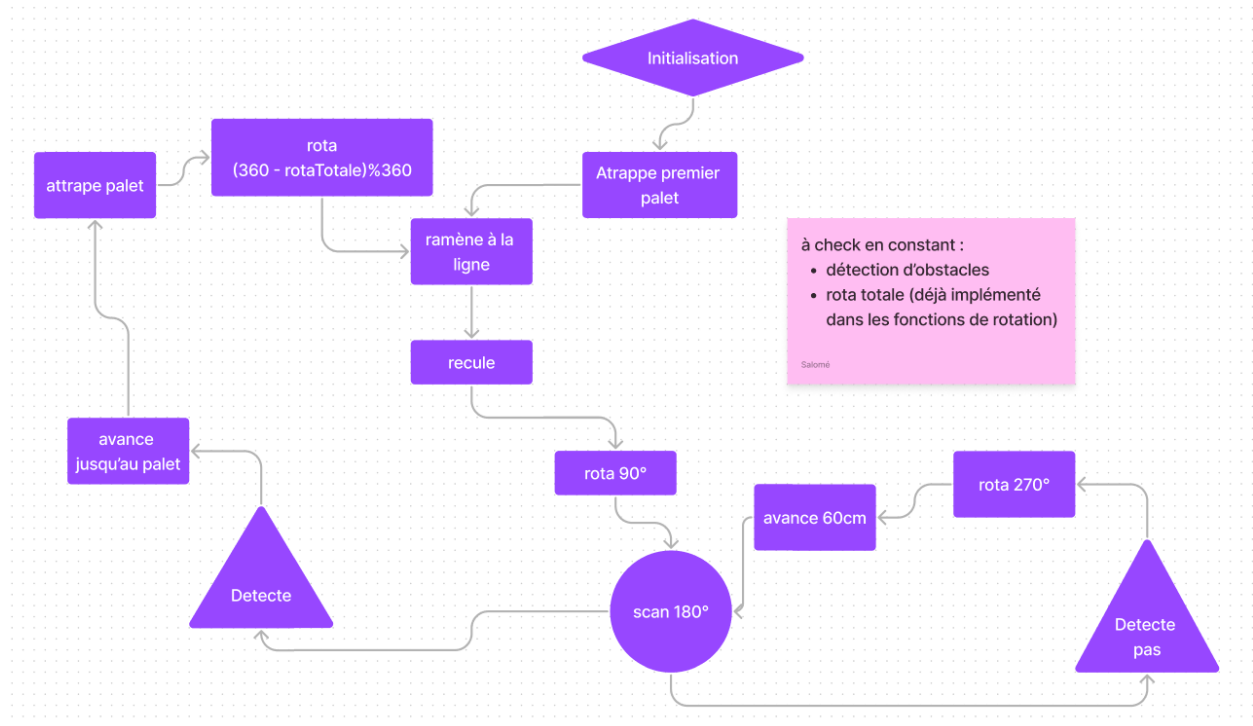
09/10/2023

## Automate du robot (prototype)



|                      |                                     |
|----------------------|-------------------------------------|
| A: Palet détecté     | start: état initial                 |
| B: Palet non détecté | s1:Avancer tout droit               |
| C: Obstacle          | s2:Avancer vers palet               |
| D: Pas d'obstacle    | s3:Inspecter les lieux              |
|                      | s4:Attraper palet                   |
|                      | s5:Aller au but                     |
|                      | s6:Esquiver les obstacles           |
|                      | s7:Avancer et lâcher le palet       |
|                      | s8:Fermer pinces et tourner 180 deg |

## Algorithme final du robot



[illegible]

## Diagramme UML

