



Remarque: La boucle GOFORWARD-TAKETEMP-WRITESD s'effectue 10 fois, puis le robot passe à l'état ALIGNFRONT. Ensuite, il passe à ROTATE, GOFORWARD, ROTATE, ALIGNREAR et la boucle mentionnée ci-dessus recommence. Il s'éteint lorsque WRITESD a été appelé 100 fois.

Nom: Browne
 Prénom: Christopher
 Classe: FIN2
 Cours: TPI
 Diagramme: diagramme d'états de Thymio II pour la collecte de températures sur une surface d'1m sur 1m, délimitée par des murs.