

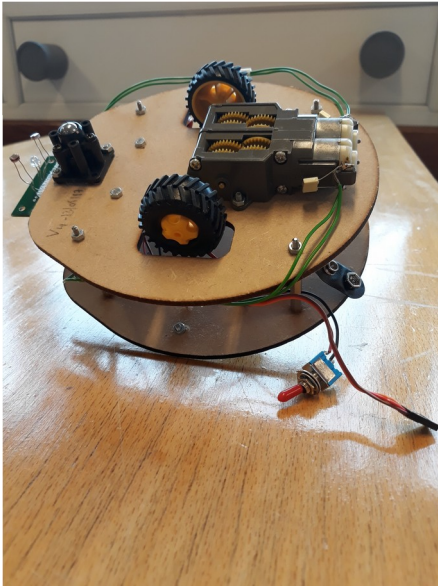
Sommaire

I / Présentation Robot

II / Programmation Moteurs

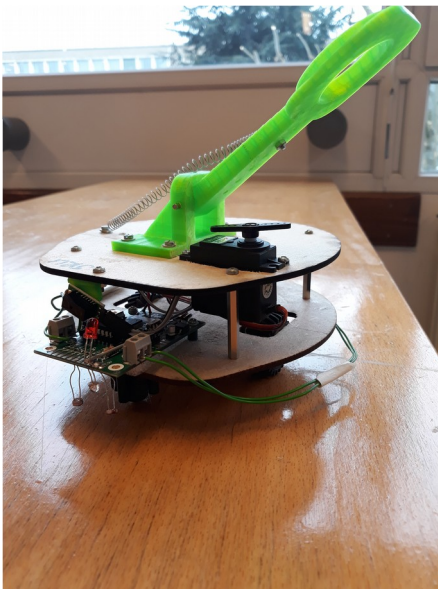
III / Comportement scripté

I / Présentation Robot



Le robot possède :

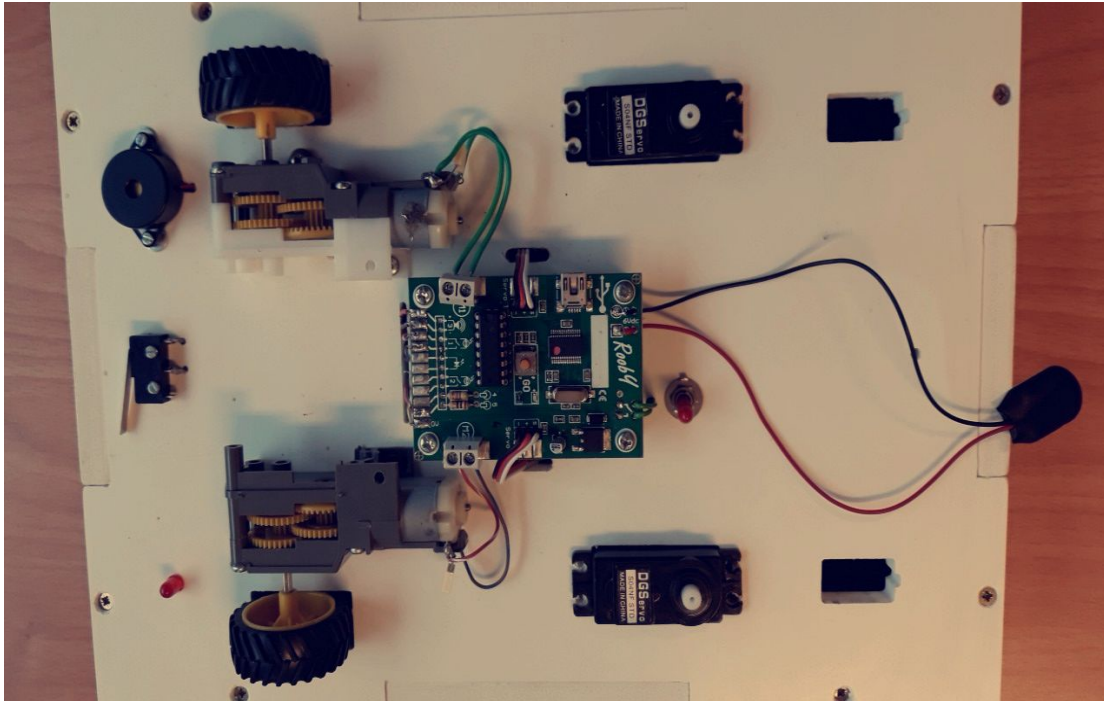
- 2 roues motrices différentiels
- 1 bille Omnidirectionnelle
- 2 capteurs de luminosité
- 1 LED
- 1 bloc pile
- 1 carte mère
- Plusieurs câbles



II / Programmation moteurs

A / Expérimentation sur platines

A / Expérimentation sur platines



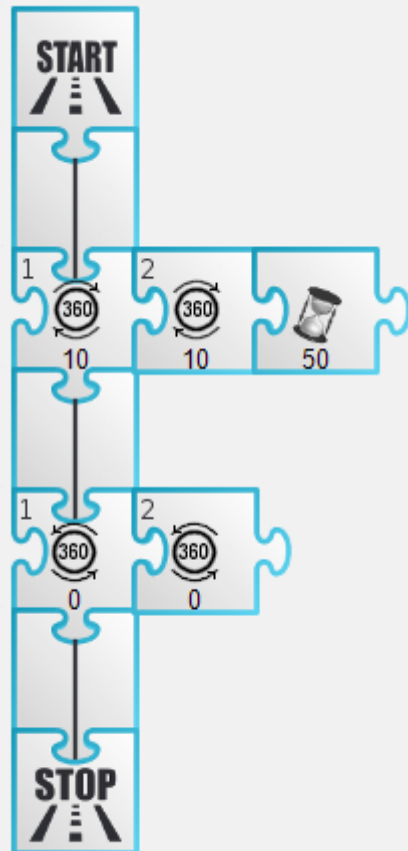
- Une platine est un robot écrasé qui consiste à tester sur celui-ci est non un robot directement,

III / Comportements scripté

A/ Avancer tout droit

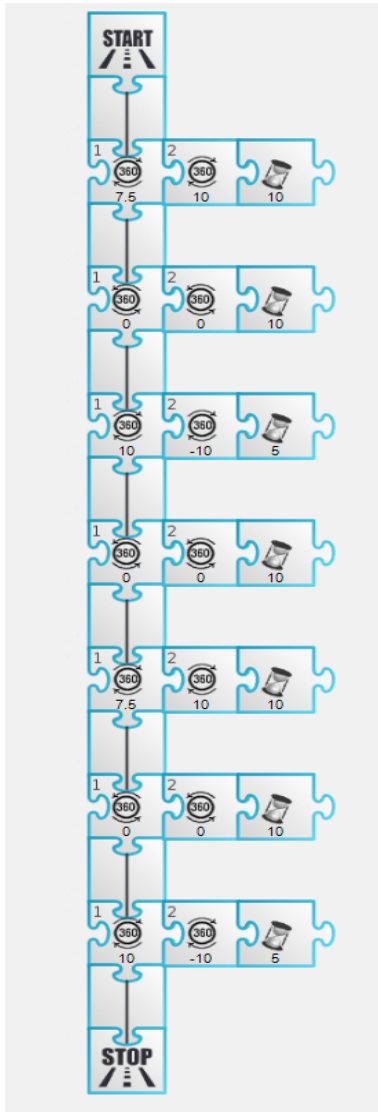
B/ Demi-tour

A / Avancer tout droit



- Logiciel utilisé : Rooby
- Difficulté : Facile
- Temps : 1minute

B / Demi-Tour



- Logiciel Utilisé : Rooby
- Difficulté : Moyen
- Temps : 5 minutes