Explication: Var

Début

fd = front distance

ld = left distance

rd = right distance

Fonction

Variables

fd

ld

rd

Fonctions

Forward

Gauche

Droit

Arrete

Servo

Mesure

forward = robot marche avant

gauche = robot tourner à gauche

droite = robot touner à droite

arrete = robot arrete movement

servo = angle de servomoteur

mesure =capteur mesure la distance

–-------------------------------------------

servo(90):servo face à avant

servo(50):servo face à droite

servo(130):servo face à gauche

Gauche

Droite

rd>ld

ld=mesure

Servo(130deg)

rd=mesure

servo(50deg)

Arrete

forward

fd>20

servo(90)

fd=mesure