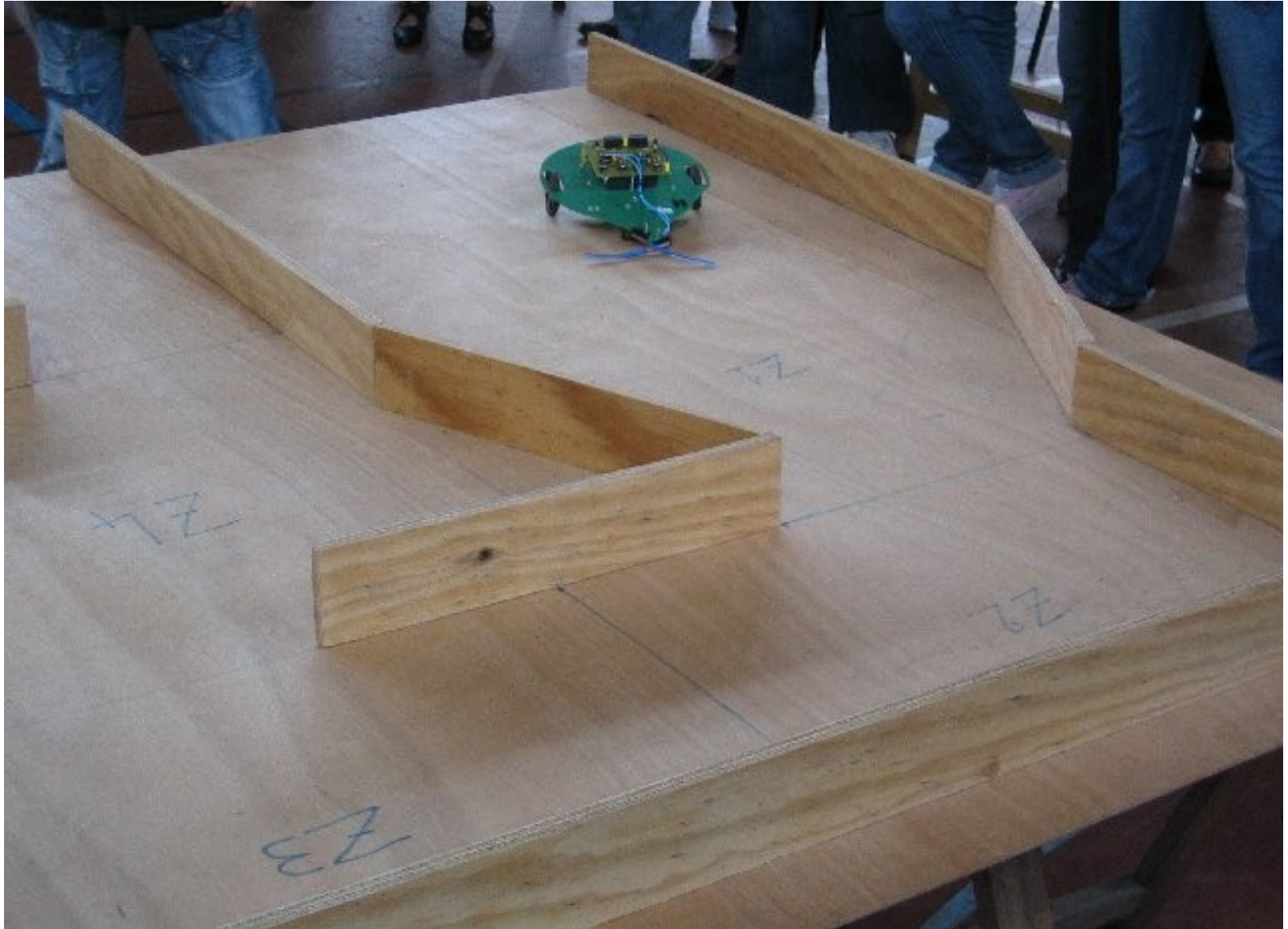
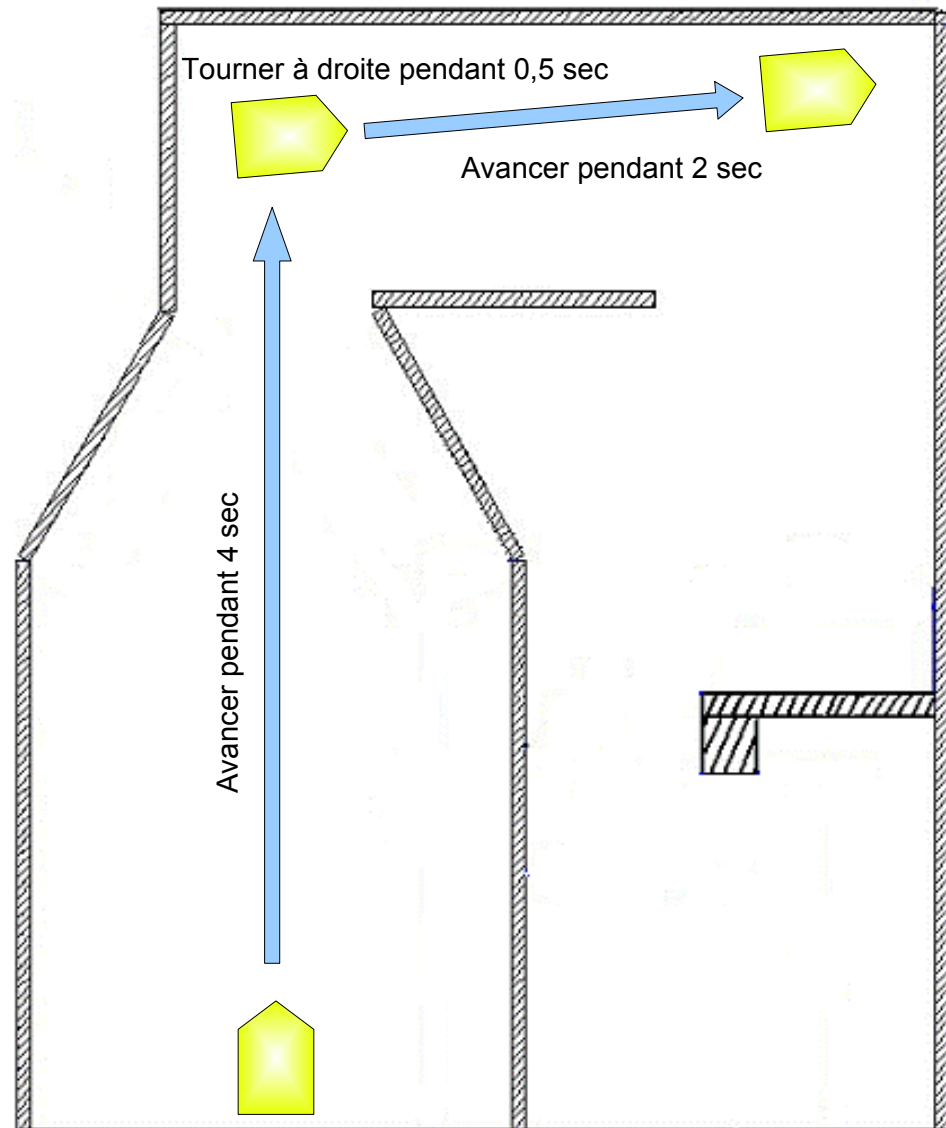
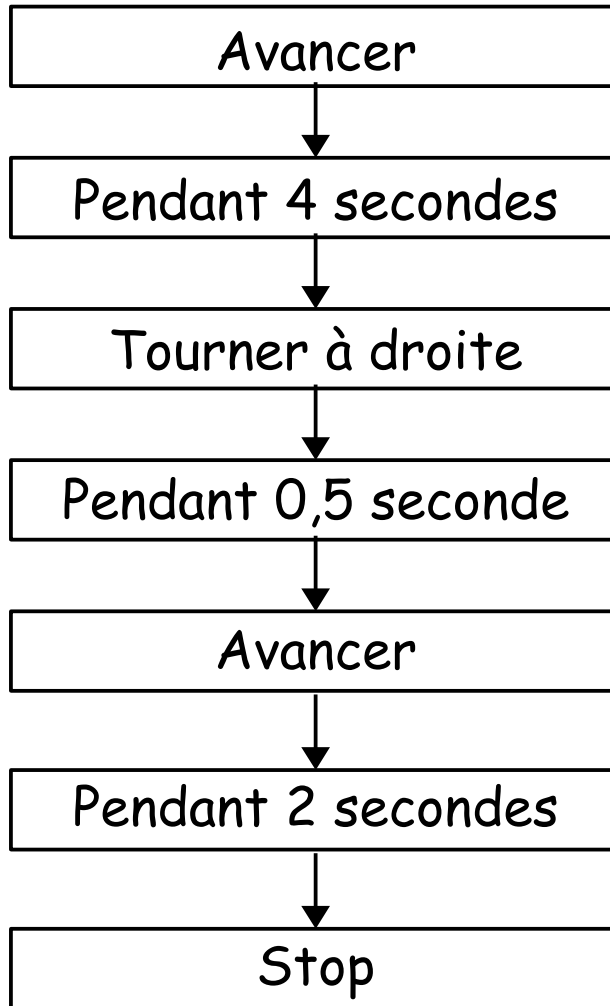


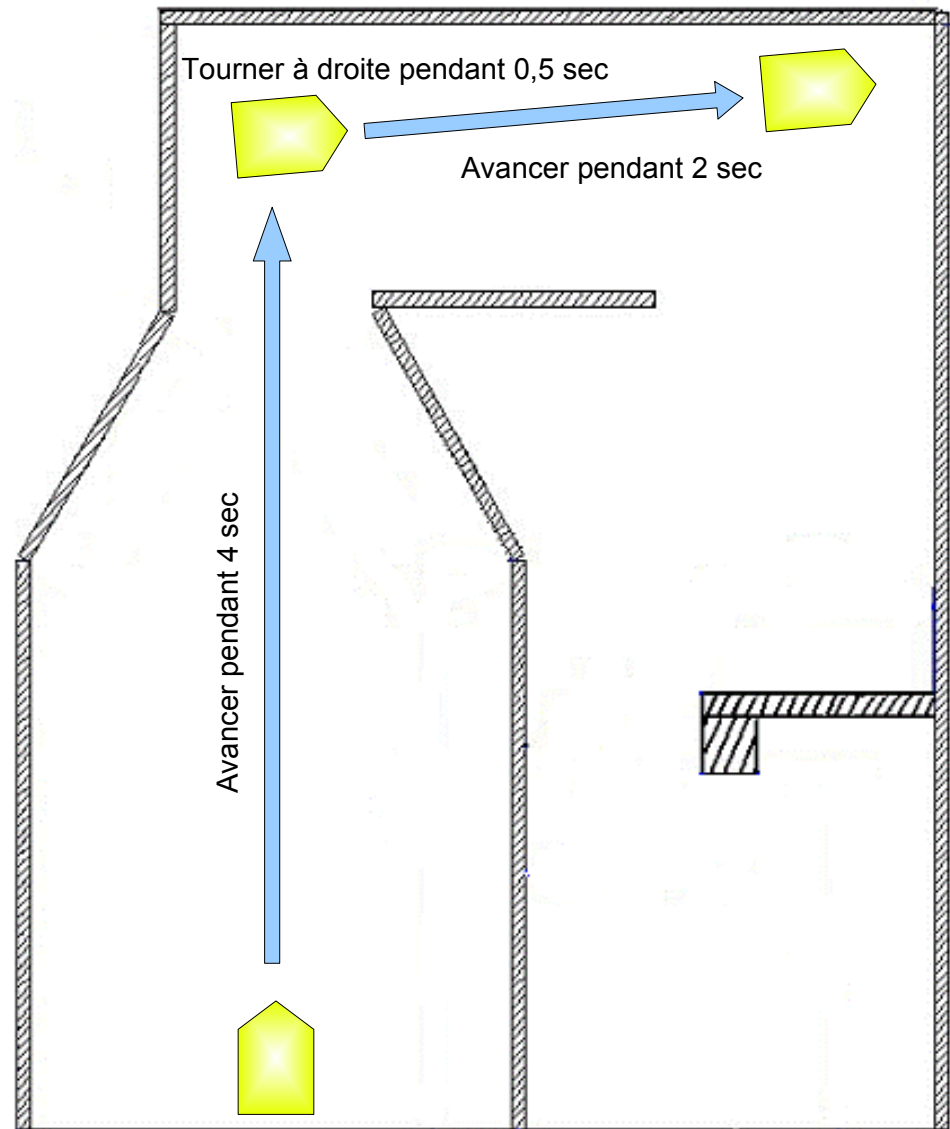
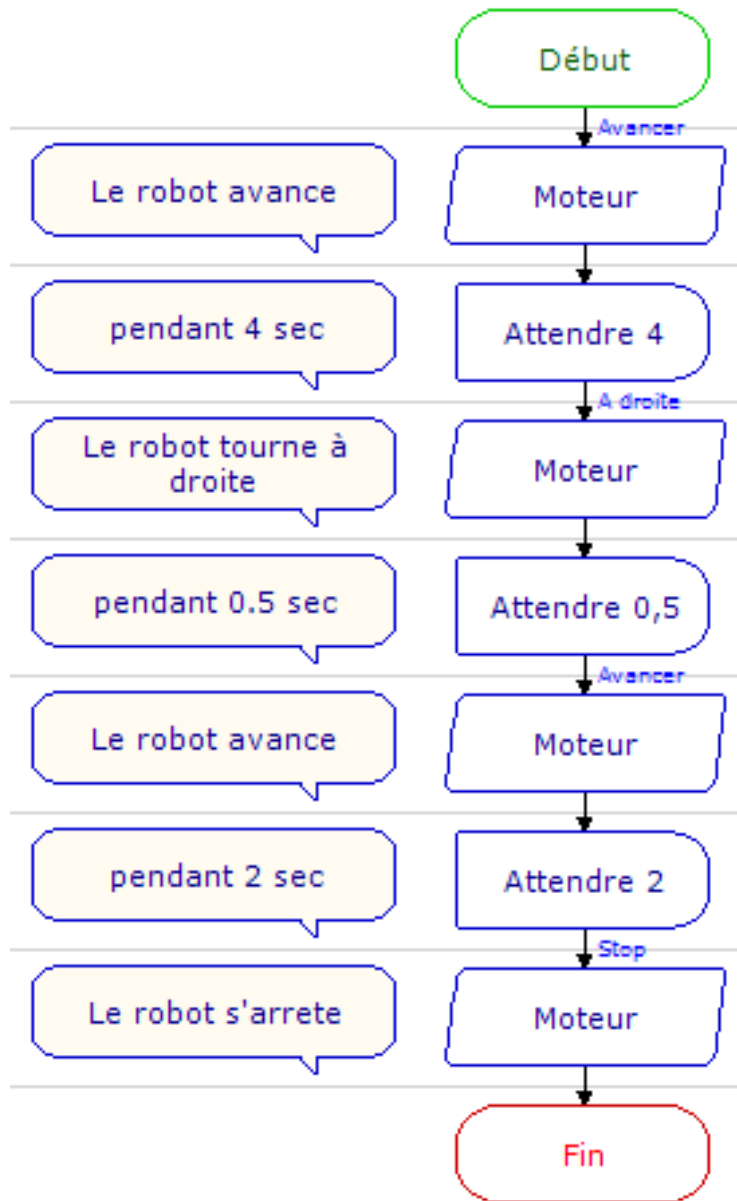
# Programmation des robots Comment sortir d'un labyrinthe ?



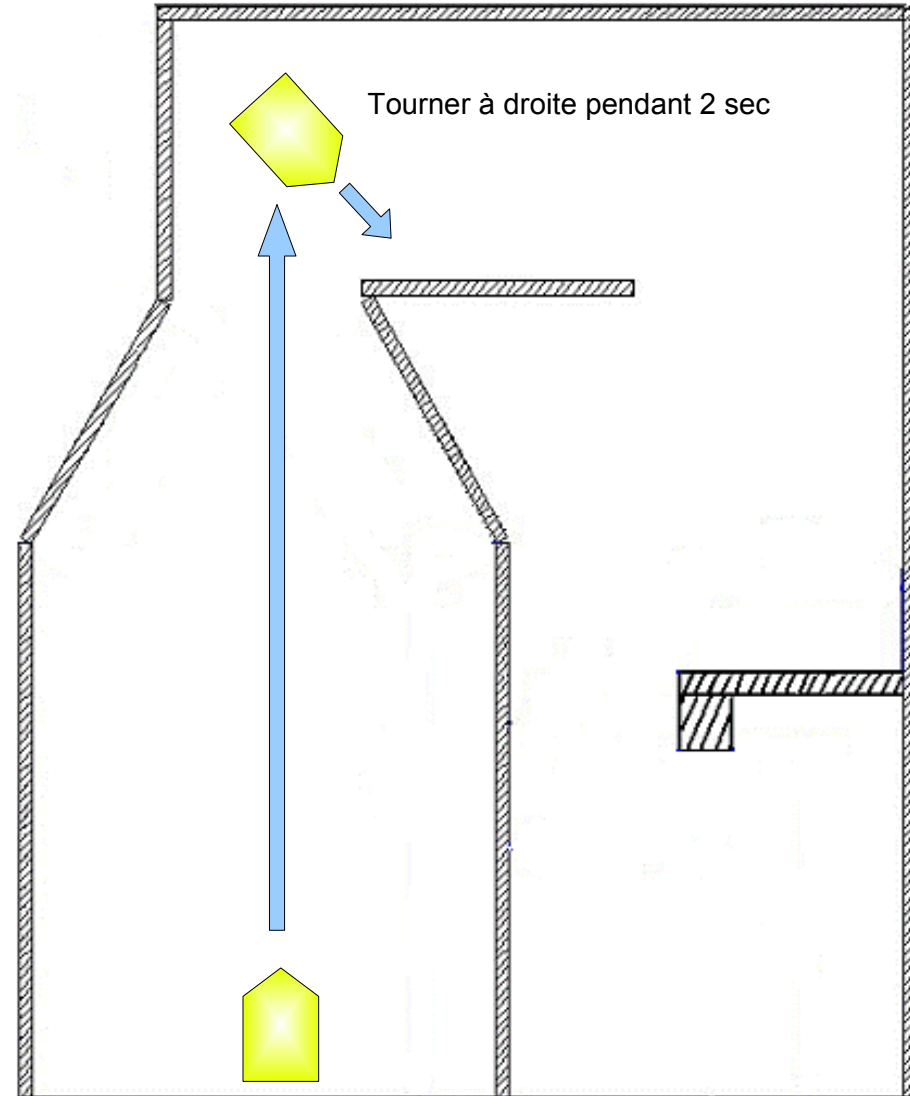
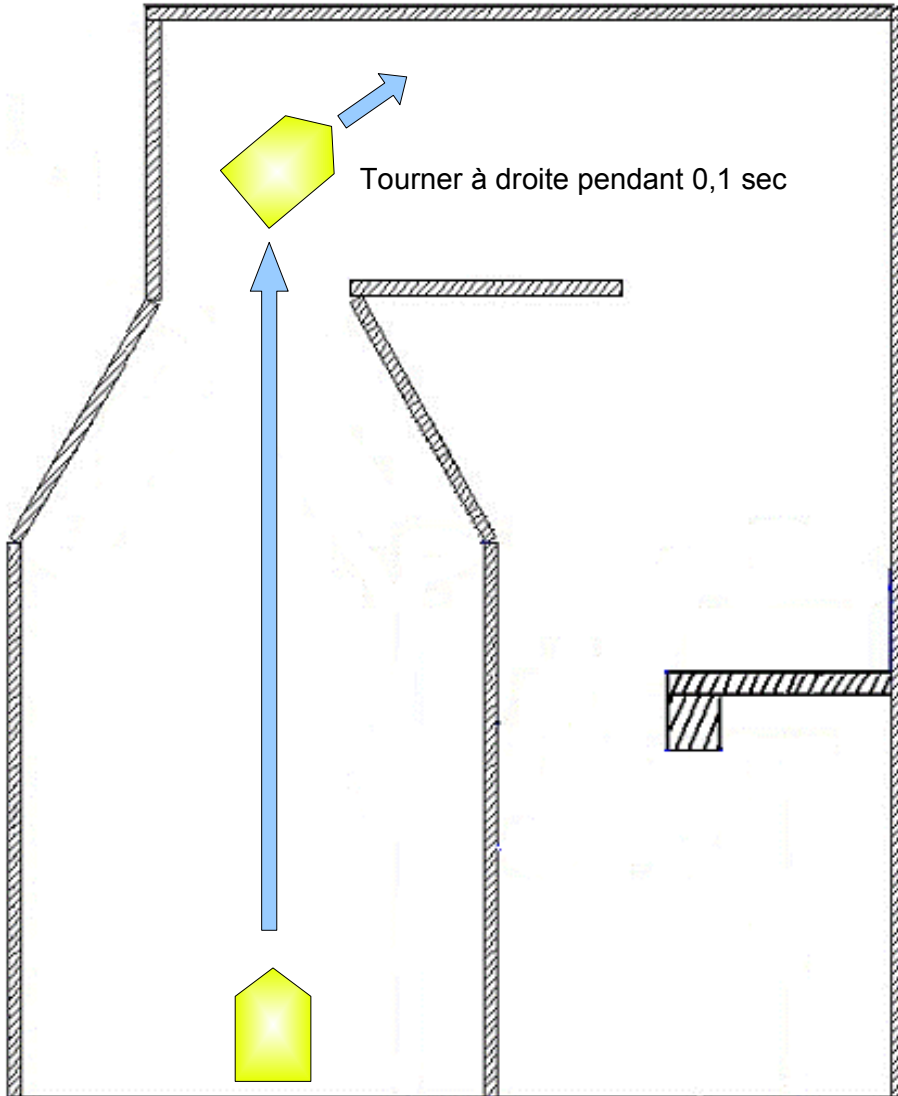
# A l'aide de commandes simples



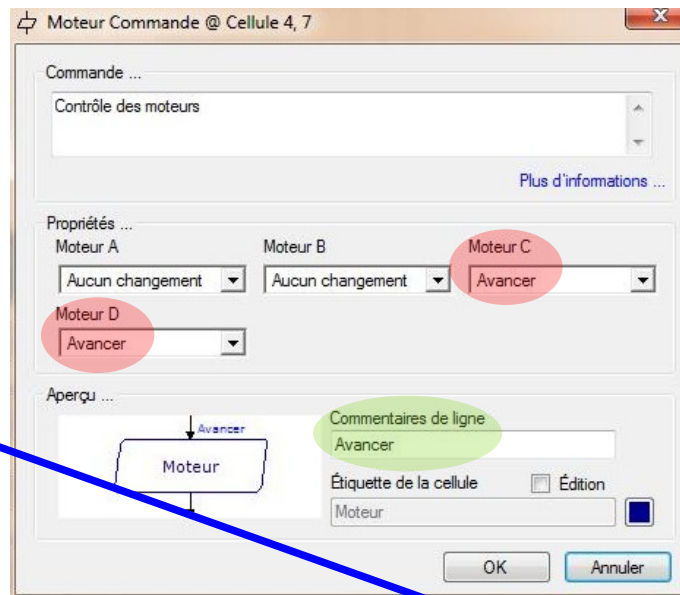
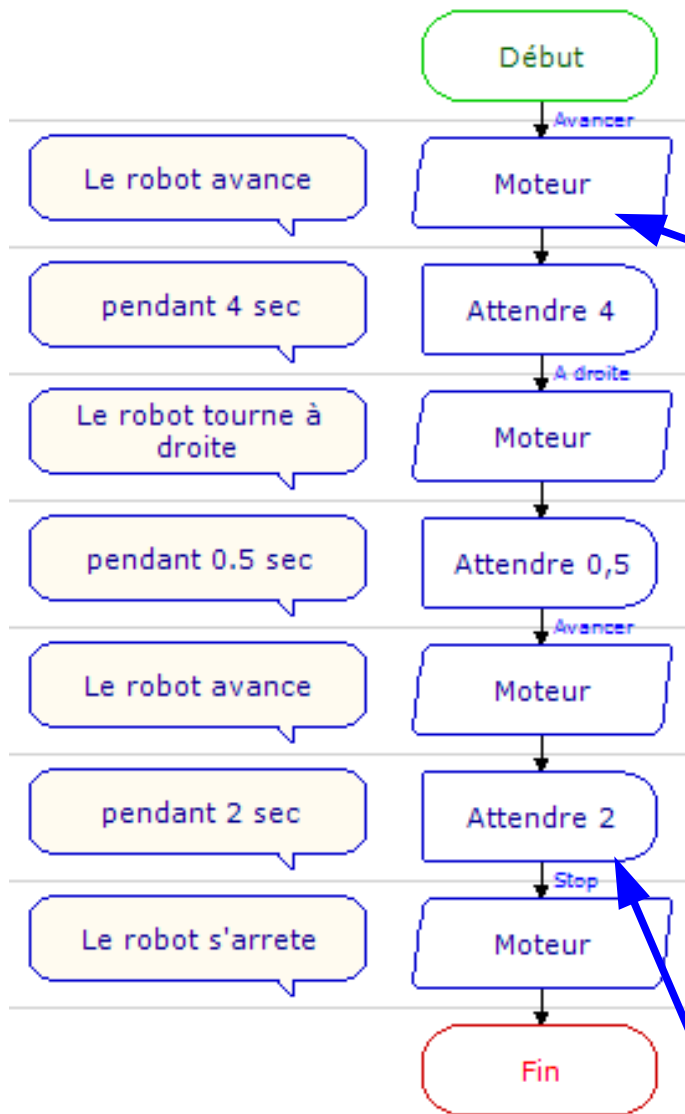
# Représentation sous Picaxe Editor



# La rotation du robot dépend du temps

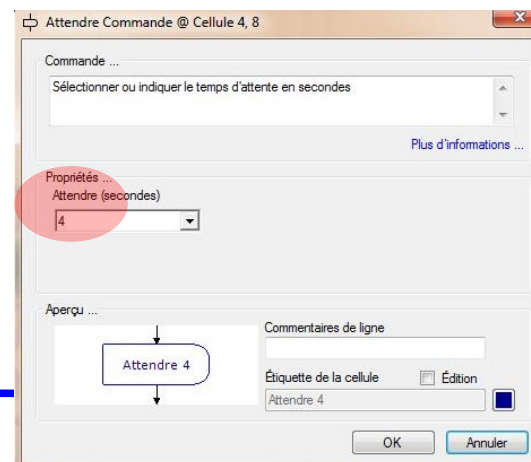


# Picaxe Editor



## Général

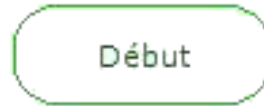
- Connectors
- Début
- Fin
- Sorties
- Attendre
- Activer
- Désactiver
- Moteur
- Décision
- Analogue
- Commentaire
- BASIC



**Un organigramme** est un programme sous forme graphique qui exploite des symboles et qui permet de décrire le déroulement d'un système automatisé.

**Début et Fin** - Marque le début et la fin d'un programme

Forme ovale :



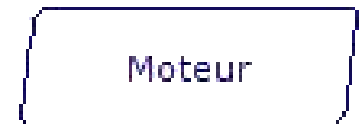
**Traitement** - Opération interne (par exemple une attente)

Forme rectangle  
avec arrondi :



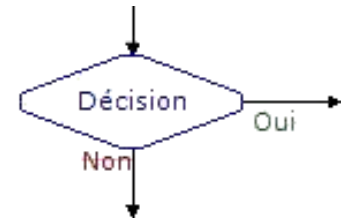
**Action** - Représente une action à effectuer

Forme parallélogramme :



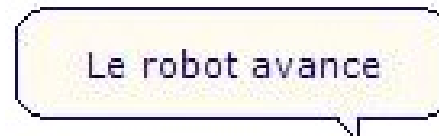
**Test** - Le programme se dérouté sur la sortie  
Oui ou Non en fonction du test

Forme losange :



**Commentaire** - Permet de donner des informations. Aucun rôle fonctionnel

Forme ovale, fond jaune :

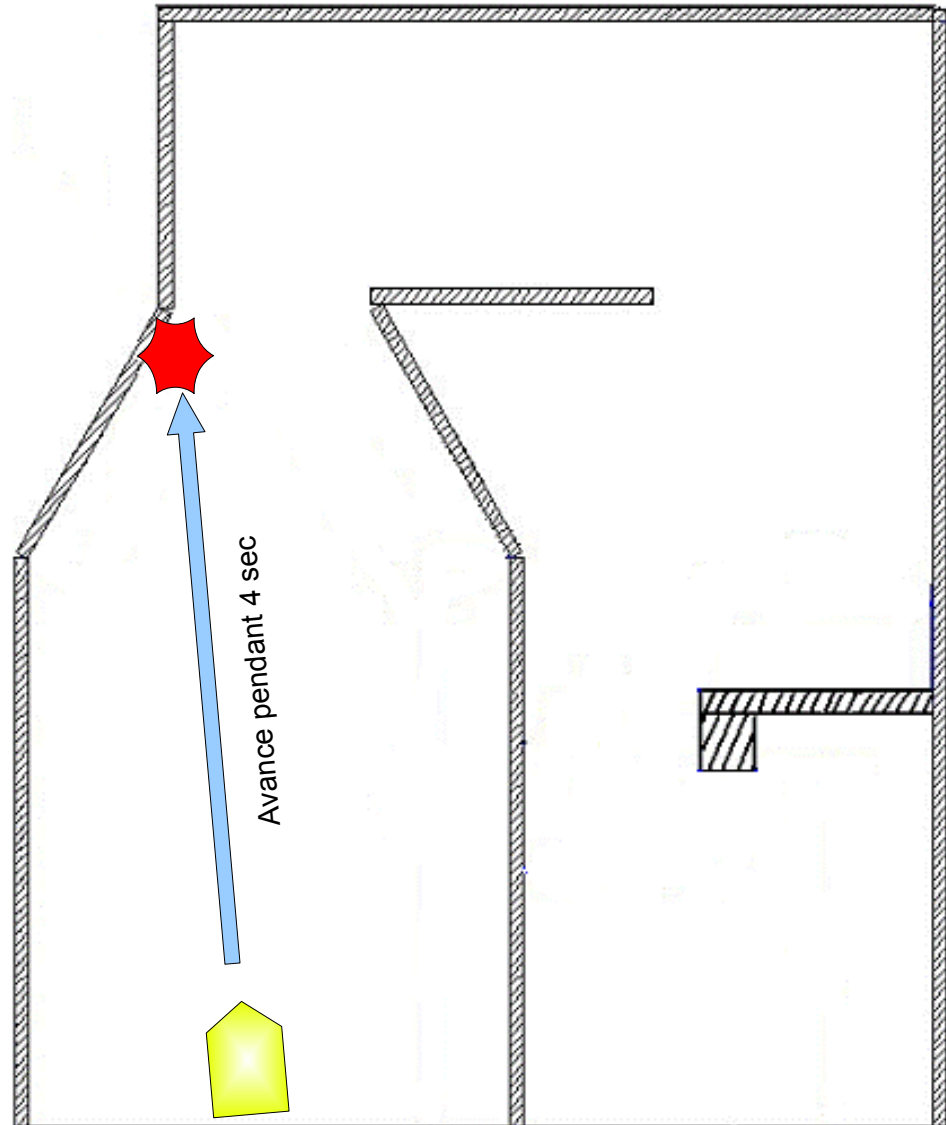


# Problème

Aucune interaction  
avec l'environnement

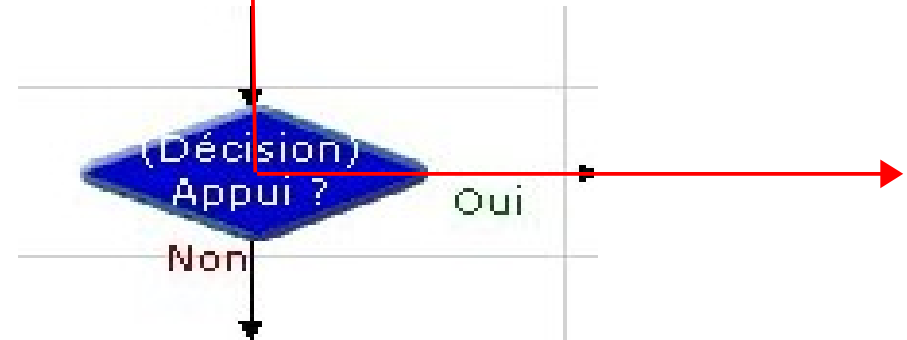
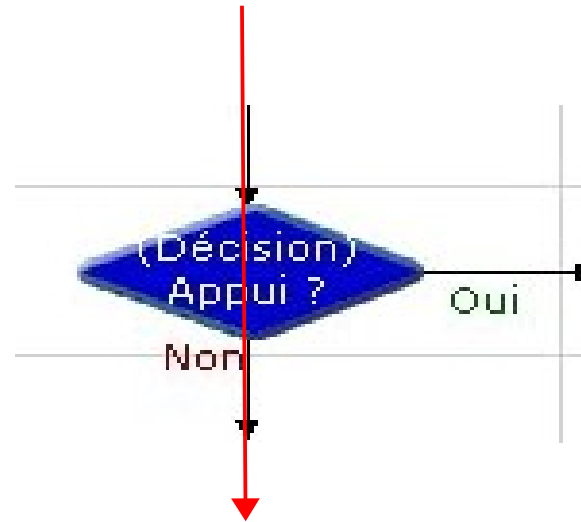
Si le robot rencontre  
un obstacle :  
il ne pourra pas réagir

Il faut utiliser des  
capteurs comme le  
microswitch :



# Utilisation d'un capteur logique TOR : le microswitch

Test - Le programme se dérouté sur la sortie Oui ou Non en fonction du test



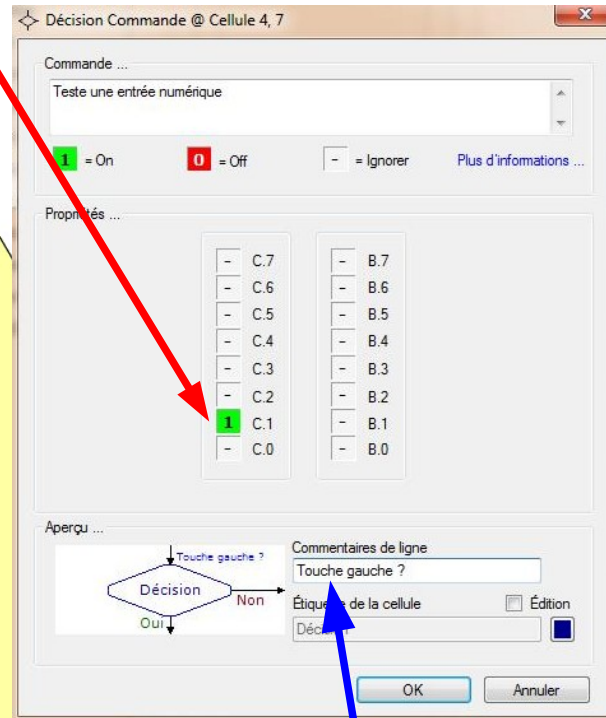
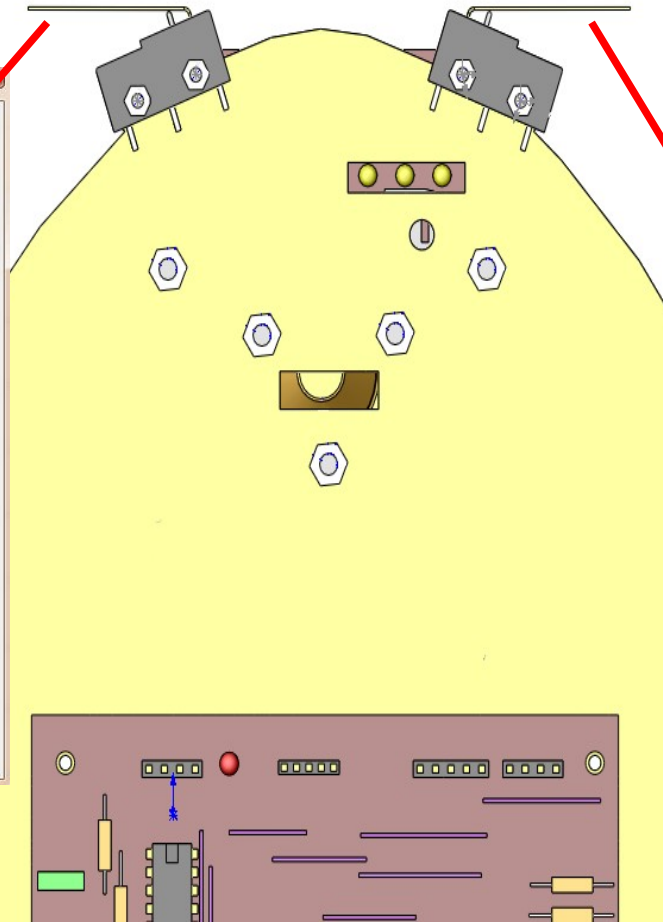
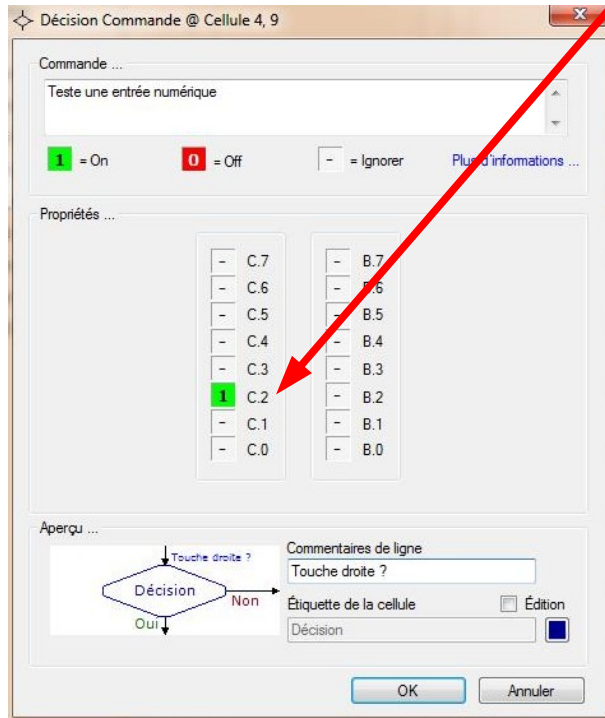


# Utilisation d'une décision

Il est indispensable de configurer la commande Décision

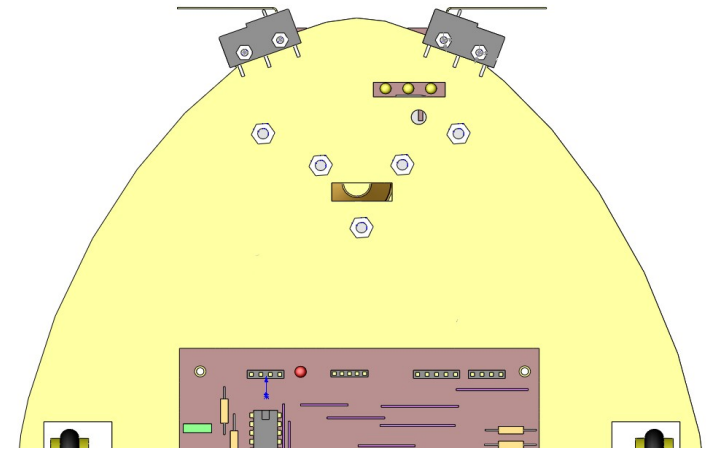
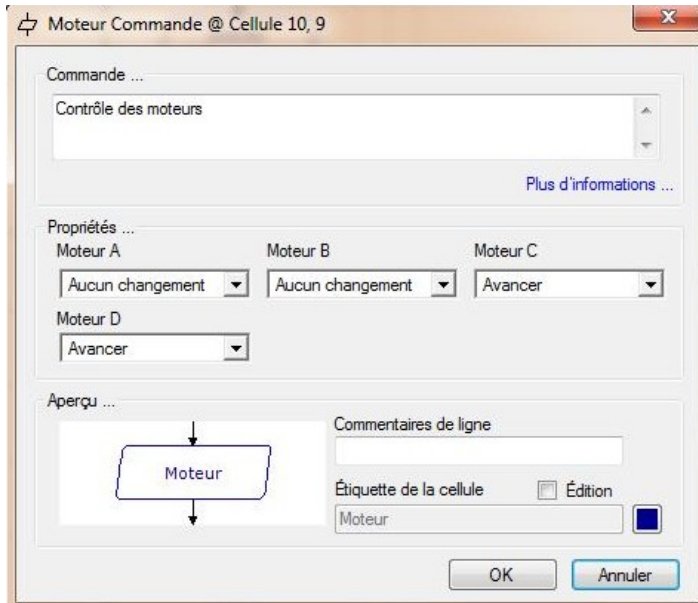
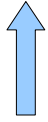
Gauche : 1 sur C2

Droite : 1 sur C1



# Contrôle du robot

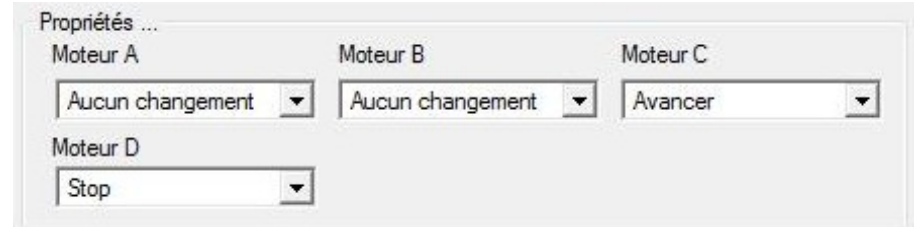
Avancer :



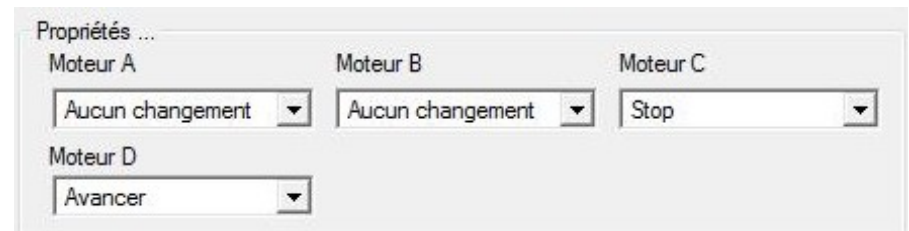
Moteur C

Moteur D

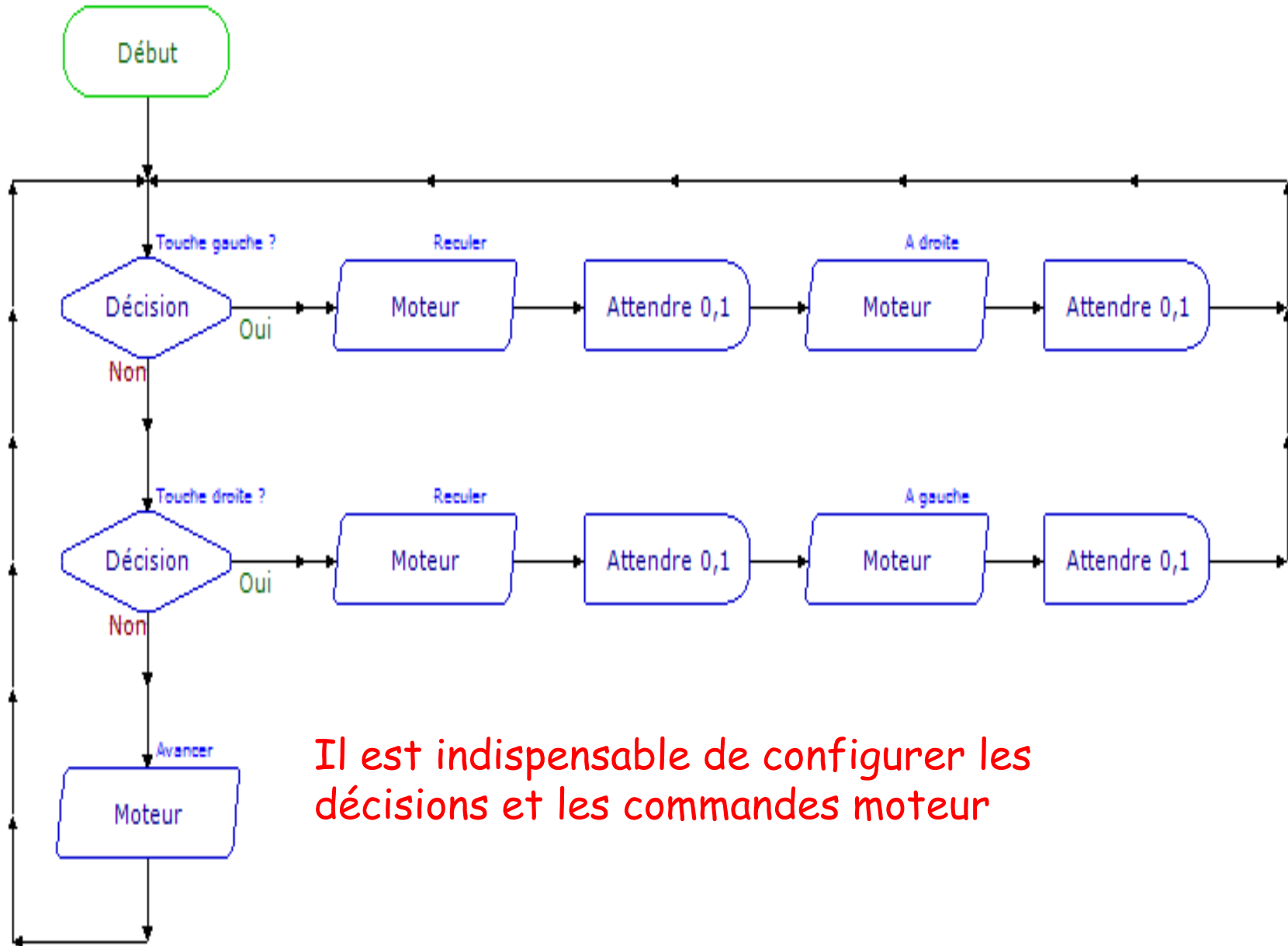
A droite :



A gauche :



# Organigramme complet en utilisant 2 capteurs



Il est indispensable de configurer les décisions et les commandes moteur