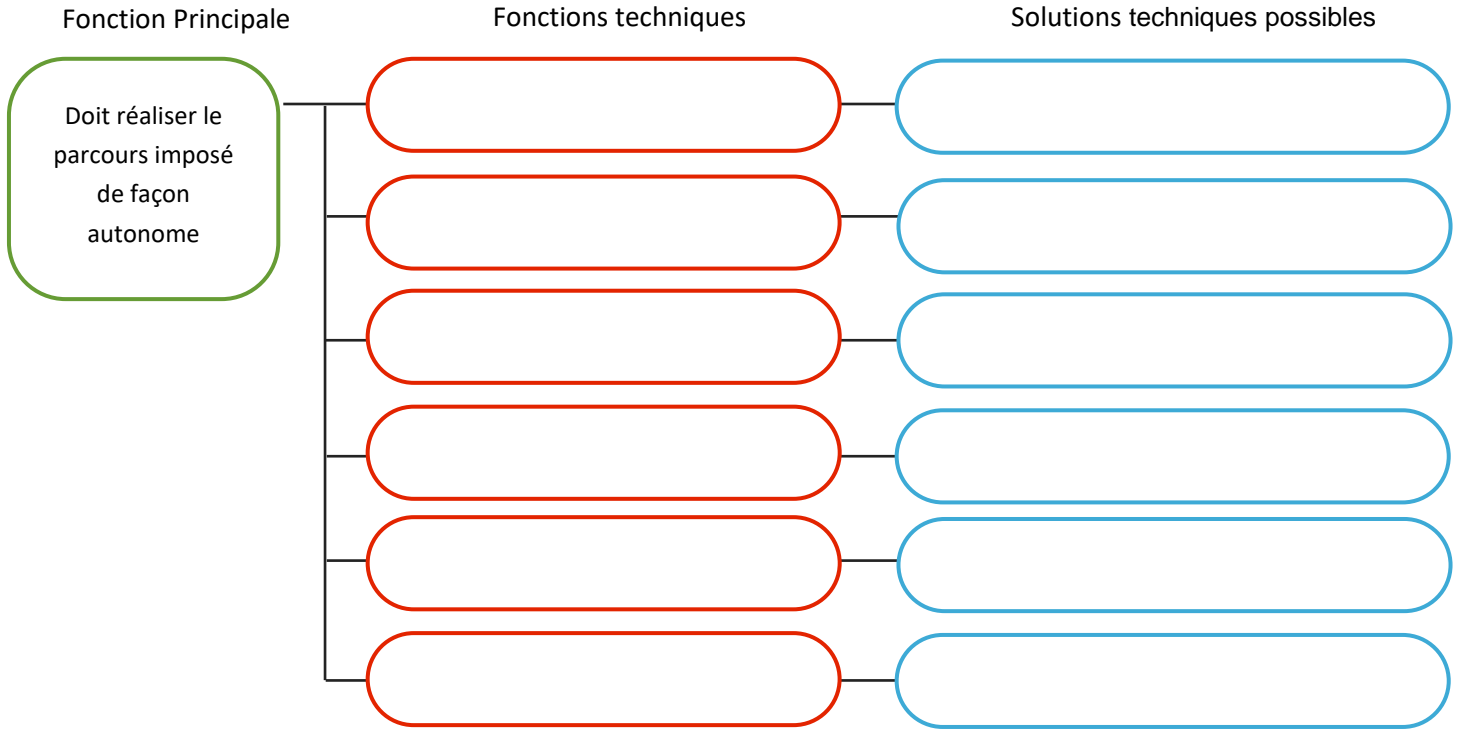


Nom Prénom :

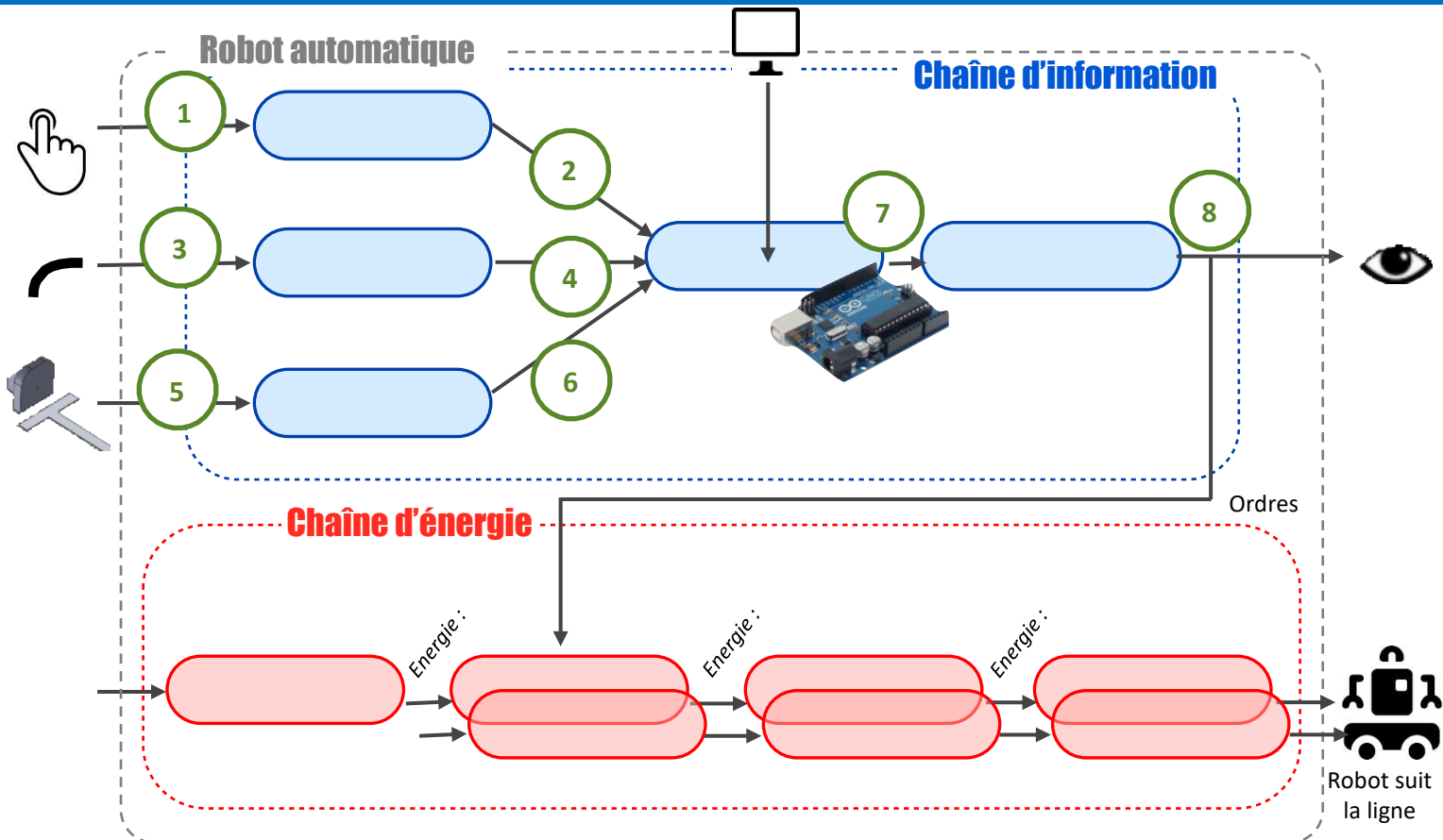
Classe :

ÉTAPE 2 : RECHERCHE DES SOLUTIONS

La recherche de solutions possibles



Choix des solutions et description du fonctionnement



1 Information :

2 Information :
 Type d'information : Logique Analogique
 Type de Signal : Numérique Analogique
 Transport :

3 Information :

4 Information :
 Type d'information : Logique Analogique
 Type de Signal : Numérique Analogique
 Transport :

5 Information :

6 Information :
 Type d'information : Logique Analogique
 Type de Signal : Numérique Analogique
 Transport :

7 Information :
 Type d'information : Logique Analogique
 Type de Signal : Numérique Analogique
 Transport :

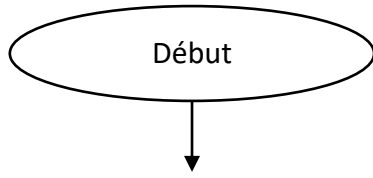
8 Information :
 Type d'information : Logique Analogique
 Type de Signal : Numérique Analogique
 Transport :

Description du fonctionnement du robot

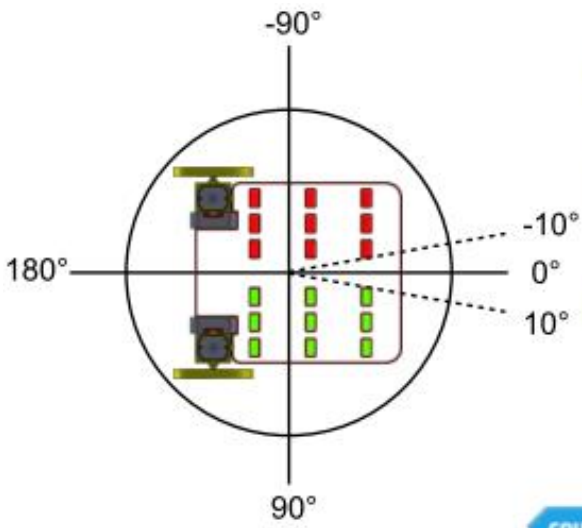
Fin de circuit ?	Demande de démarrer ?	Ligne à gauche ?	Ligne à droite ?	Moteur Gauche	Moteur Droit
0	0	0	0		
0	1				
0	1				
0	1				
0	1				
1	x				

Evènements	Actions

Description par algorithme

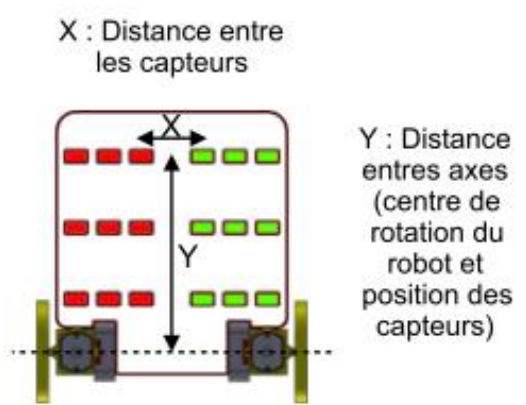


Simuler le fonctionnement du robot



```

    tourner ↻ de 10 degrés
    tourner ↻ de 10 degrés
    avancer de 15
  
```

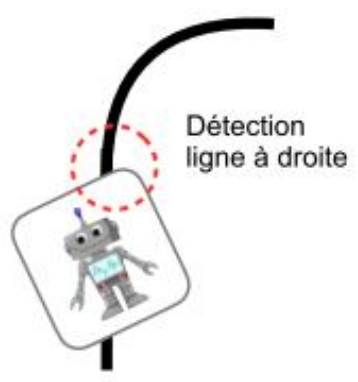


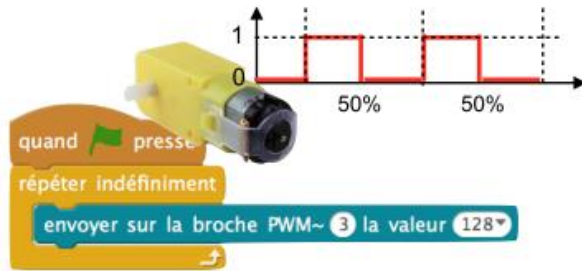
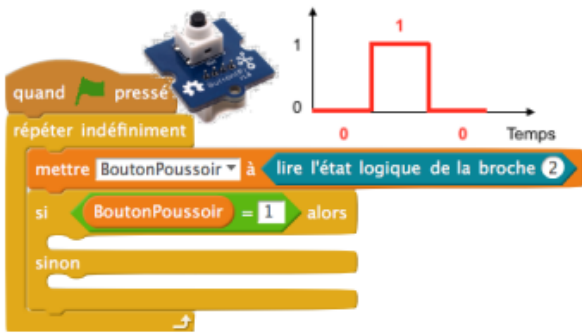
Mouvement	Evènements
Apparence	Contrôle
Sons	Capteurs
Stylo	Opérateurs
Données	Ajouter blocs

- touché?
- couleur [] touchée?
- couleur [] touche [] ?

```

    couleur Rouge touche Noir ?
    couleur Vert touche Noir ?
    si couleur [ ] touche [ ] ? alors
    sinon
  
```





	Ports	Solutions techniques
Numériques (Digitals)	D2	
	D3 (PWM)	
	D4	
	D5 (PWM)	Moteur
	D6 (PWM)	Moteur
	D7	
	D8	
	D9 (PWM)	
	Analogiques	A0
A1		
A2		
A3		
I2C		

