**Une image contenant équipement électronique

Description générée automatiquementPROGRAMMATION ROBOTIQUE. / Technologie / Duke /**

*ROBOT ASPIRATEUR*

**Situation** : \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_.

**Problématique** : \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

**Le robot:**  
 Notre robot aspirateur est équipé de \_\_\_\_\_\_ roues, chacune dotée de son propre \_\_\_\_\_\_\_\_, ainsi que d’un \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ frontal lui permettant de détecter les \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_.

Lorsqu’il en rencontre un obstacle, il \_\_\_\_\_\_\_\_\_ légèrement, puis \_\_\_\_\_\_\_ afin de l’éviter et poursuivre sa tâche de nettoyage.

**Une image contenant diagramme, croquis, ligne, Dessin technique

Le contenu généré par l’IA peut être incorrect. ALGORITHME LOGIGRAMME**

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

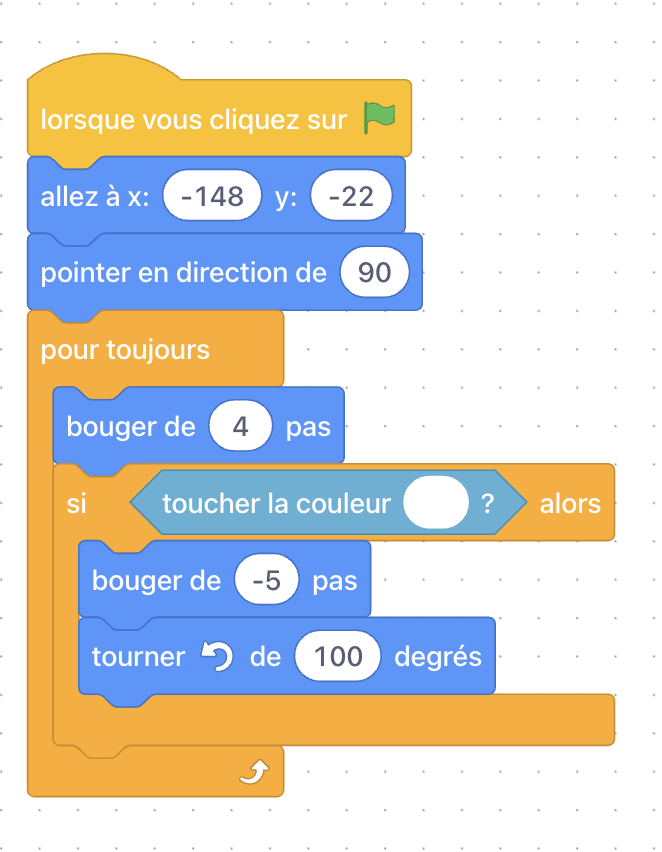
\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

**Code de base du robot aspirateur**



Ce code positionne le robot sur sa base.

L’oriente vers la droite.

Le robot avance.

Si le robot touche un obstacle.

Il recule.

Et tourne.

Une image contenant mur, intérieur, décoration d’intérieur, Rectangle

Le contenu généré par l’IA peut être incorrect.

Une image contenant texte, capture d’écran, Police, nombre

Le contenu généré par l’IA peut être incorrect.

Non

Oui

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

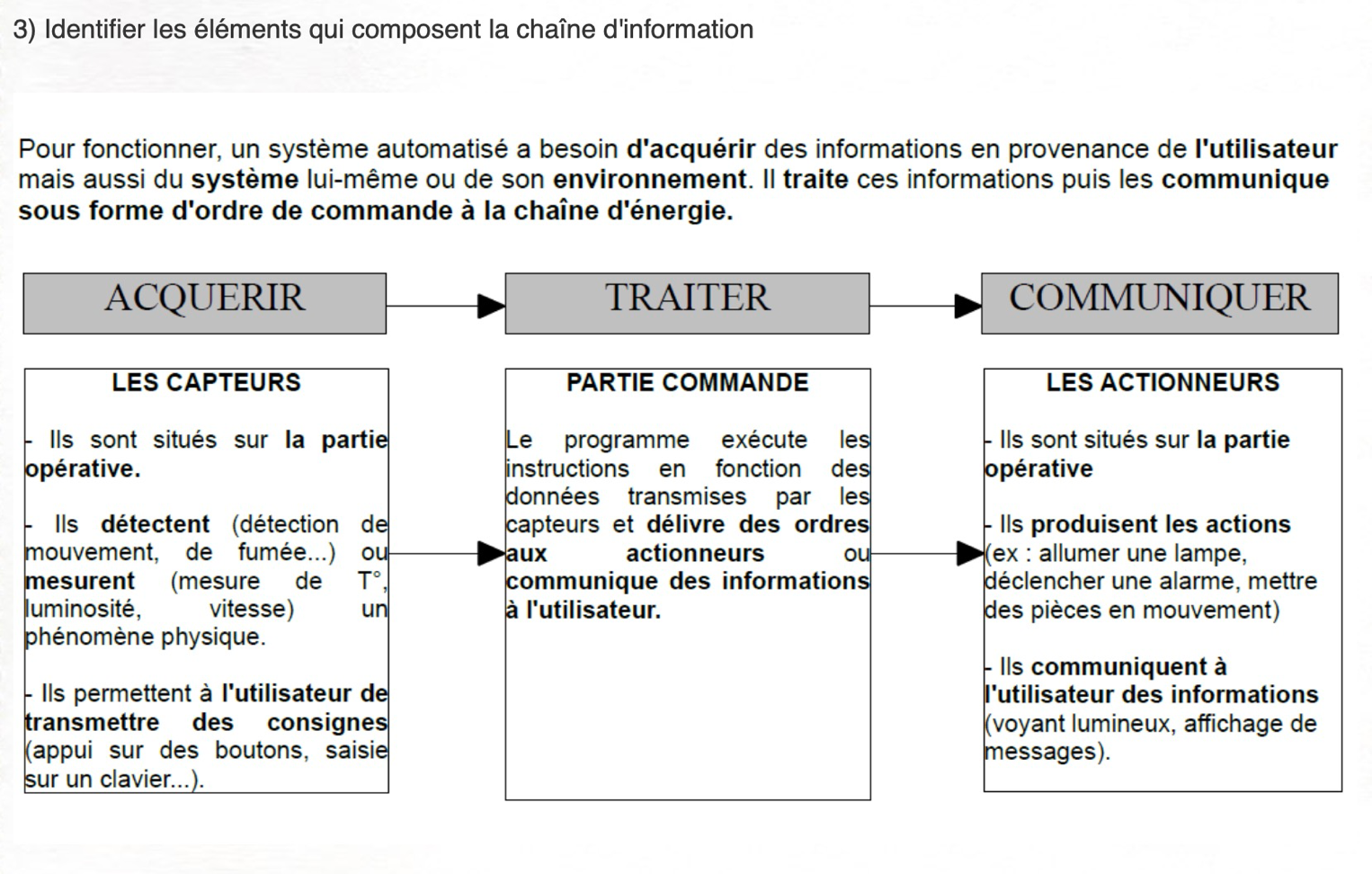
\_\_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Début



Non

Oui

Toucher obstacle ?

Tourner

Avancer