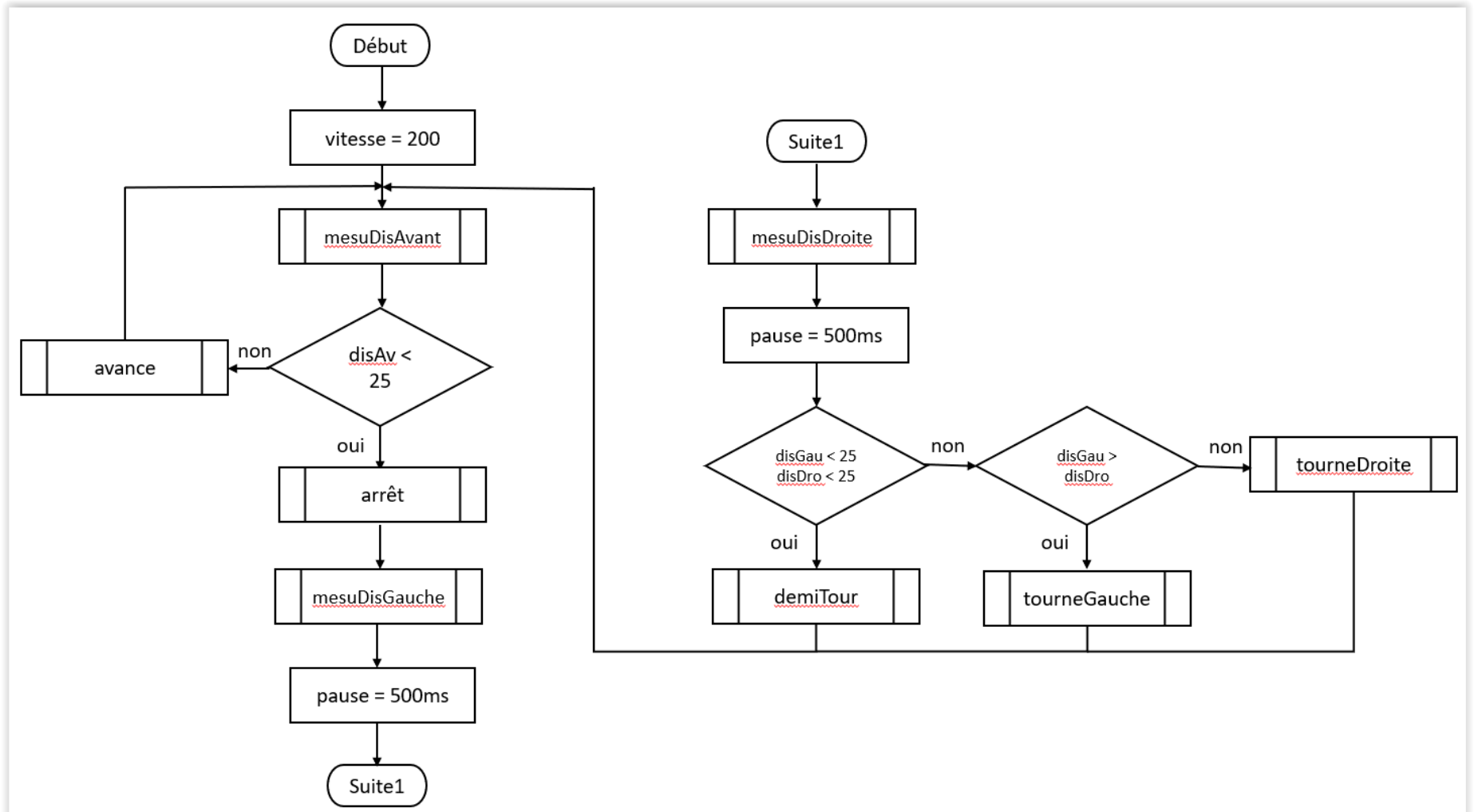
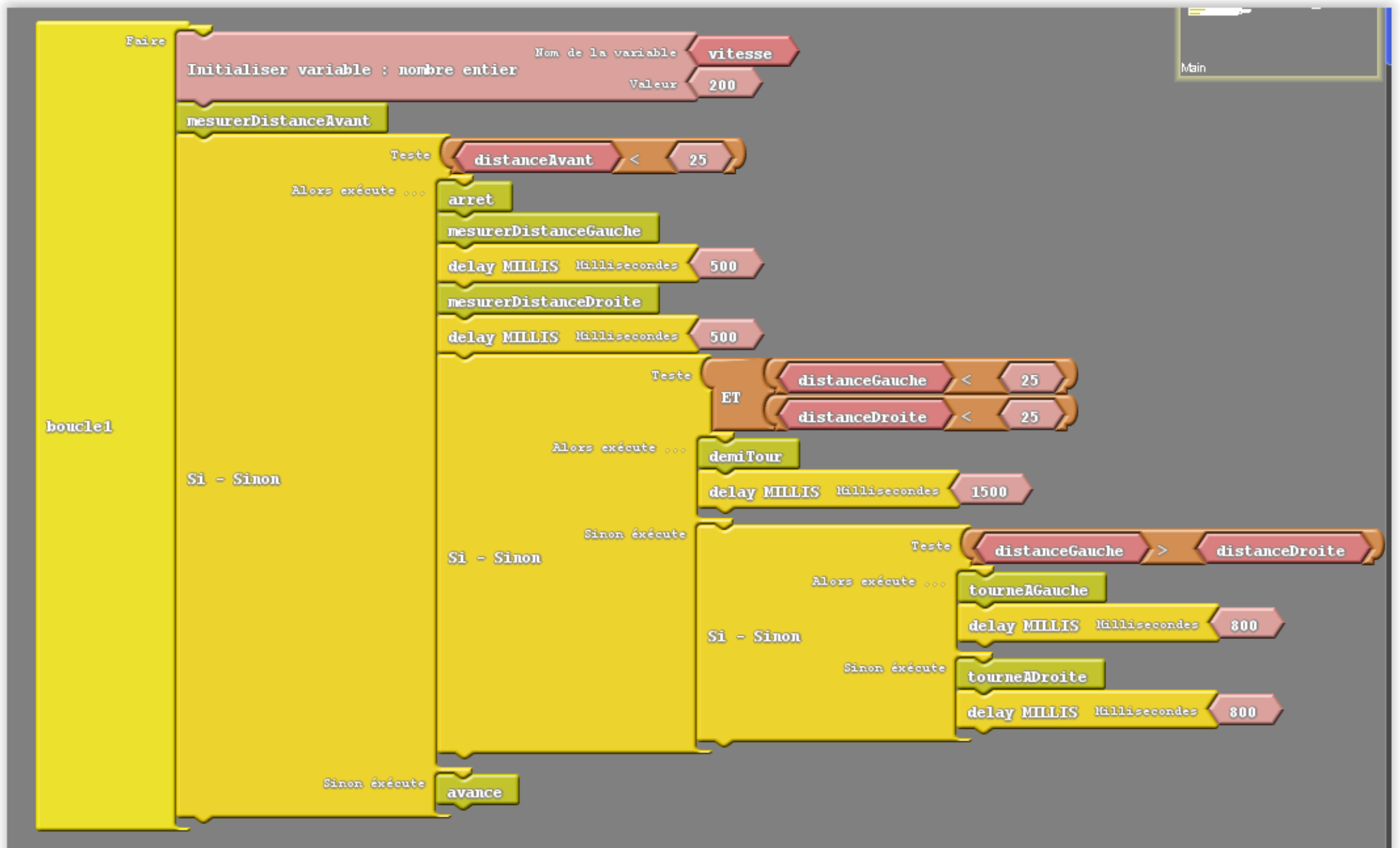




Voiture robot mode autonome

Logigramme





Commandes


mesurerDistanceAvant

Servo : Par défaut  Broche# D11 ~ Uno
Angle 90

Initialiser variable : nombre entier

Nom de la variable **distanceAvant**

Valeur

Capteur Ultrason Dupont  trigger # D13
echo # D12

Commandes

mesurerDistanceGauche

Servo : Par défaut  Broche# D11 ~ Uno
Angle 160

Initialiser variable : nombre entier

Nom de la variable **distanceGauche**

Valeur

Capteur Ultrason Dupont  trigger # D13
echo # D12

Commandes

mesurerDistanceDroite

Servo : Par défaut  Broche# D11 ~ Uno
Angle 20

Initialiser variable : nombre entier

Nom de la variable **distanceDroite**

Valeur

Capteur Ultrason Dupont  trigger # D13
echo # D12

