



Comment piloter mon robot à partir d'un appareil nomade ?

Nom : – Prénom : – Classe : – Equipe :

Fonctionnement attendu du système constitué par le robot tondeuse :

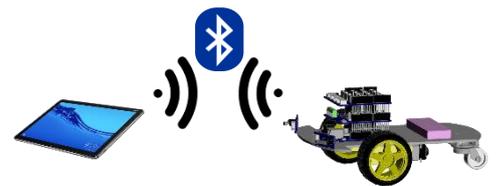
Le robot tondeuse est piloté à distance à partir d'une application pour appareil nomade qui envoie des ordres. Cette application est constituée de cinq boutons qui permettent au robot tondeuse d'exécuter les actions suivantes : Avancer – Reculer – Tourner à gauche – Tourner à droite – S'arrêter

Simuler le pilotage des déplacements d'un robot à 2 roues motrices

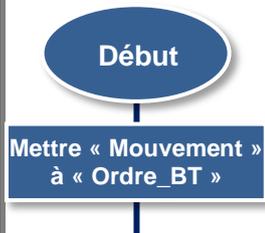
Ordres envoyés de l'application pour appareil nomade et mouvements du robot tondeuse

Ordre_BT	Mouvement
0	Arrêter
2	Tourner à droite
4	Reculer

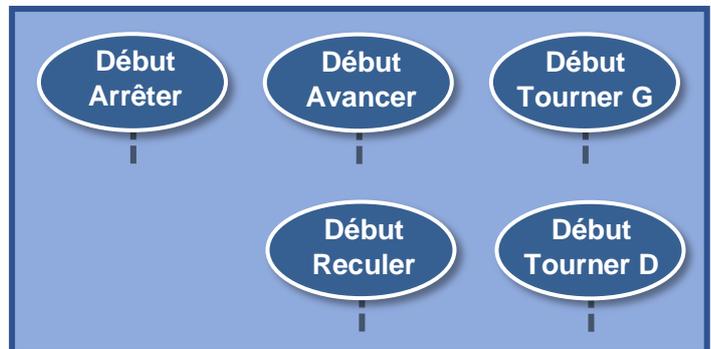
Ordre_BT	Mouvement
1	Avancer
3	Tourner à gauche



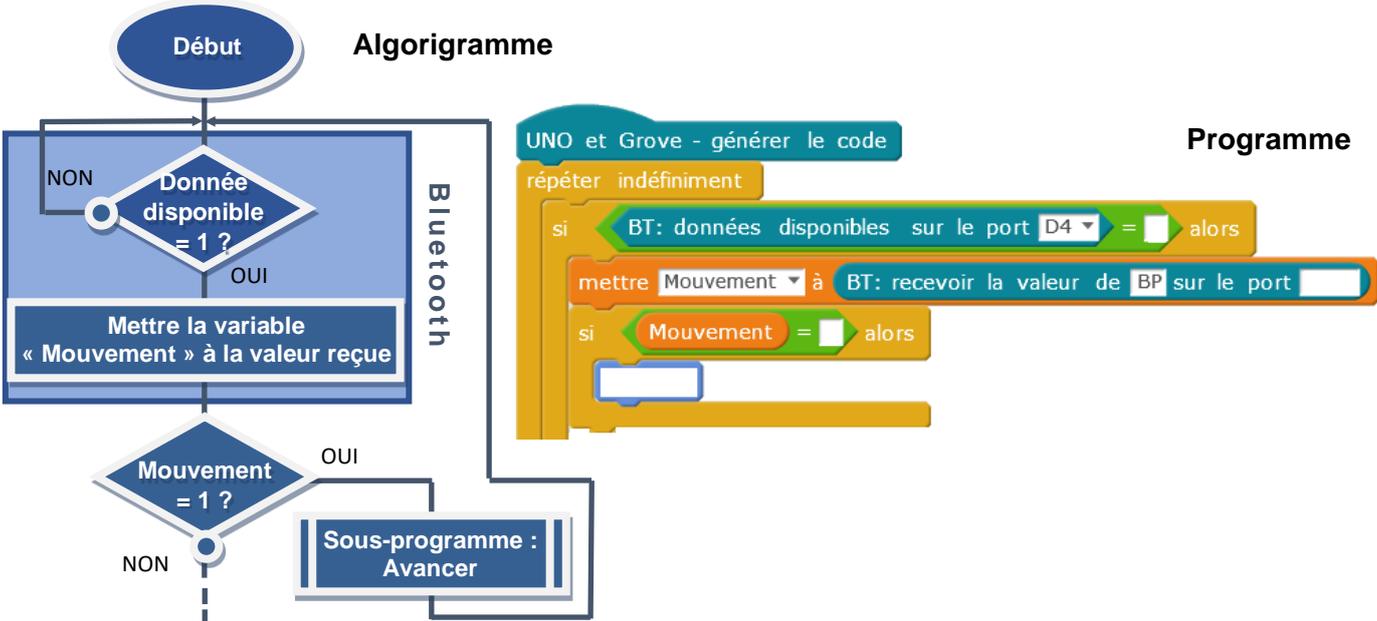
Algorithme



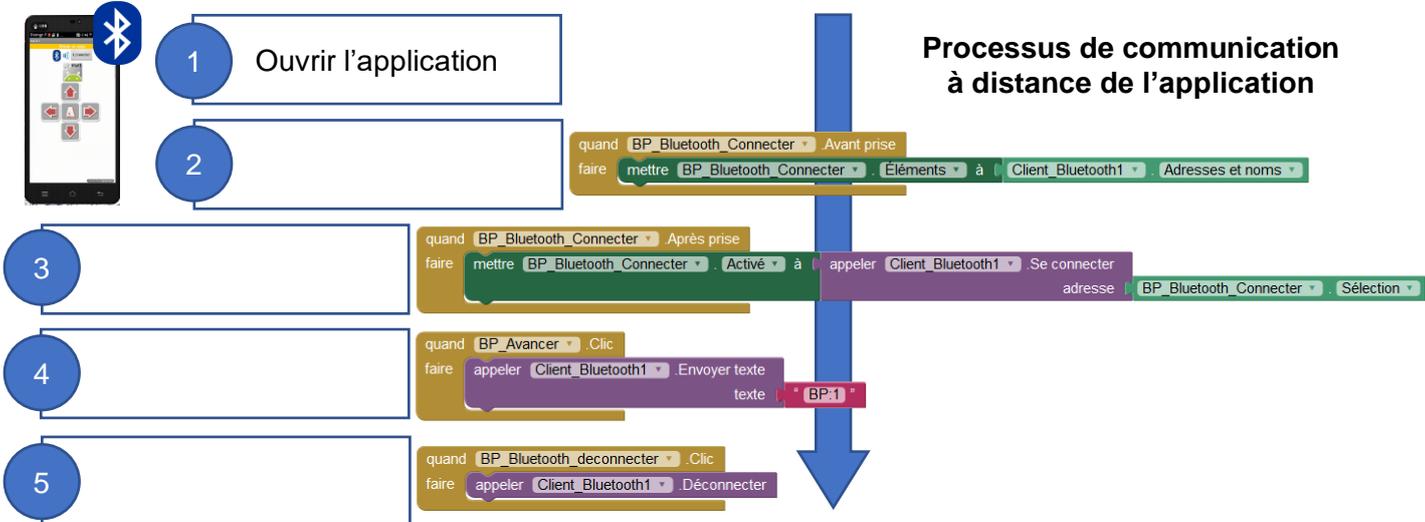
Sous-programmes



Comment piloter les déplacements de mon robot à distance en bluetooth ?



Comment concevoir et mettre en place l'application pour appareil nomade ?



Le fonctionnement et la structure du robot de simulation

