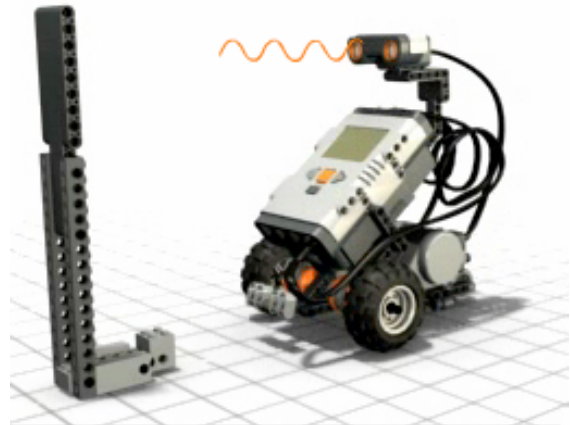


6.3 LE CAPTEUR D'ULTRASON : PROGRAMMATION

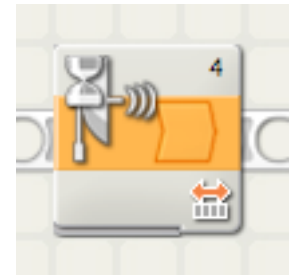
EXPÉRIMENTATION :

Le robot avance assez lentement et tout droit vers un objet jusqu'à ce qu'il se trouve à moins de 20 cm de cet objet : à ce moment-là, il s'arrête !



OBJECTIF :

Utiliser le capteur d'ultrasons pour examiner l'environnement et détecter les distances qui sépare le robot d'un éventuel obstacle



PROGRAMME :

