

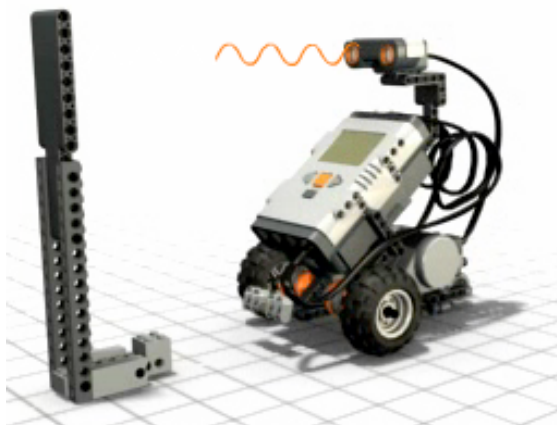
6.4 LE CAPTEUR D'ULTRASON : Contrôle de la distance

DÉFI :

Le robot attend 1 seconde, puis il vérifie la distance qui le sépare d'un obstacle.

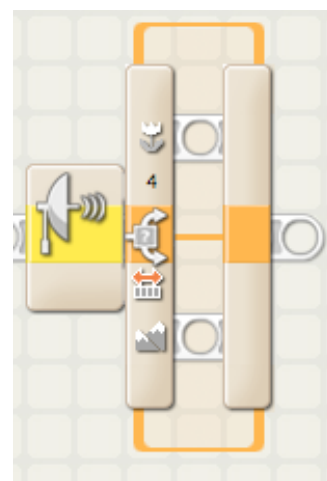
Si cette distance est supérieure à 35 cm, alors il avance de 2 rotations.

Par contre, si cette distance est inférieure à 35 cm, alors il recule de 2 rotations !



OBJECTIF :

Intégrer les mesures du capteur d'ultrasons comme conditions initiales aux 2 blocs d'actions possibles du commutateur : "Si... alors..."



PROGRAMME :

