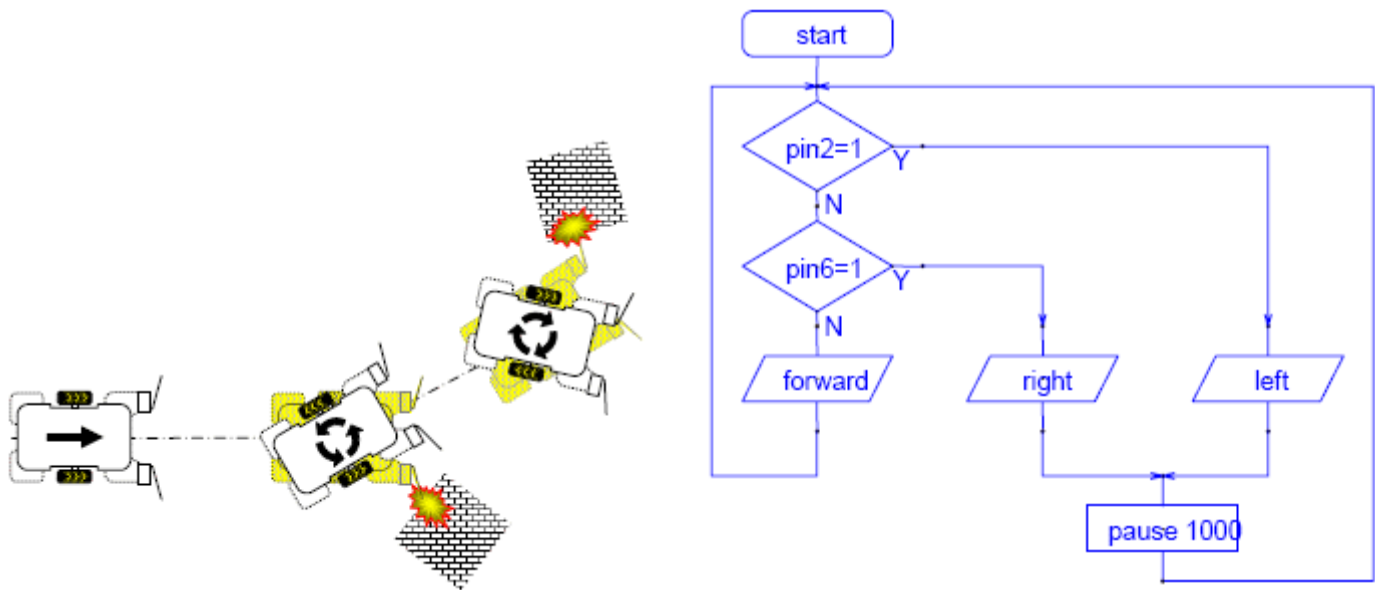




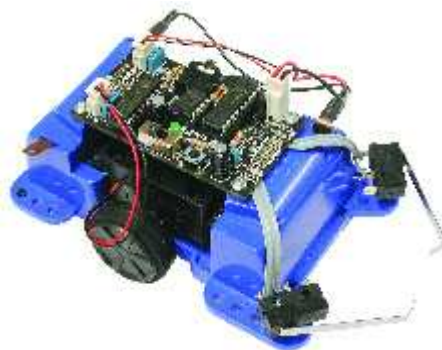
MODULE MICRO RUPTEURS

Le module micro rupteurs permet de détecter un contact physique avec un obstacle. On peut à titre d'exemple programmer le Micro Robot afin d'effectuer un manœuvre d'évitement lorsqu'un obstacle est détecté.

Exemple de diagramme de programmation :



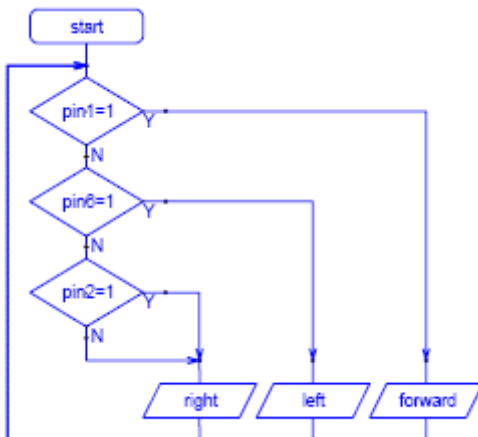
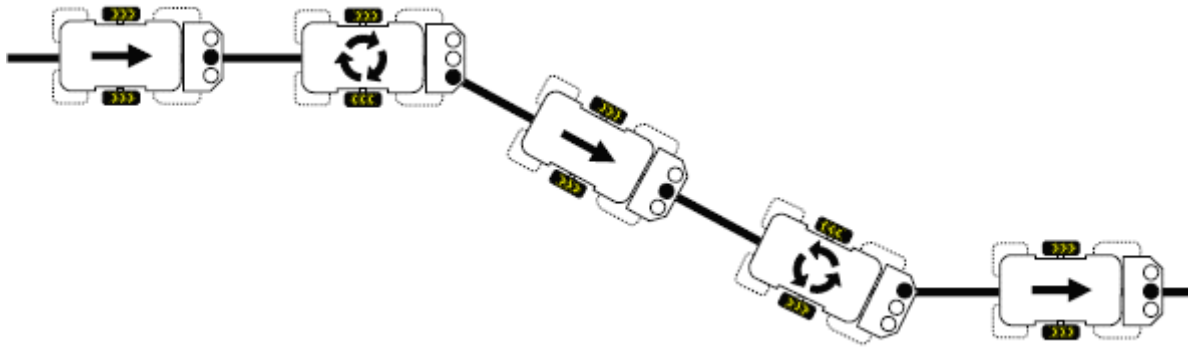
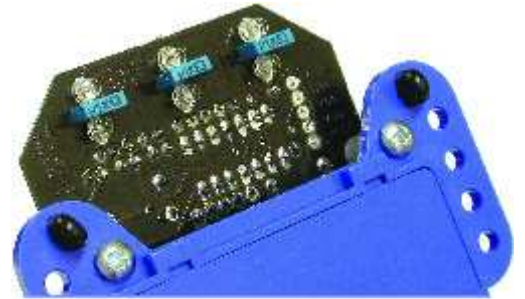
On teste successivement l'état des micros rupteurs droit et gauche (affectés aux entrées pin2 et pin6) et l'on tourne à gauche ou à droite pendant 1000 ms afin d'éviter l'obstacle.





MODULE DE DETECTION DE MARQUAGE AU SOL

Le module de détection de marquage au sol dispose de 3 capteurs infrarouges (gauche, centre, droit) et permet de détecter la présence d'un marquage noir au sol. On peut à titre d'exemple programmer le Micro Robot afin de suivre une ligne ou encore d'évoluer entre deux lignes.



Exemple de diagramme de programmation :

On teste successivement l'état des 3 capteurs infra rouges (affectés aux entrées pin1, pin6, pin2). Si le capteur central (pin1) est actif Micro Robot poursuit sa route en ligne droite en suivant la ligne. Si le capteur gauche (pin6) est actif, il tourne à gauche jusqu'à temps que le capteur central détecte de nouveau la ligne (même principe pour le capteur droit). Si aucun capteur n'est actif, Micro Robot tourne sur lui même à droite jusqu'à temps qu'il accroche de nouveau la ligne.



MODULE TELECOMMANDE

Le module télécommande permet de piloter le Micro Robot à Distance. On peut à titre d'exemple programmer le Micro Robot pour qu'il puisse se déplacer dans les 4 directions à l'aide des boutons de la télécommande.



Exemple de diagramme de programmation :

L'instruction "Infrain b0" attend un ordre de la télécommande et mémorise le code de la touche activée dans la variable b0 ; la commande de déplacement correspondante est alors activée

