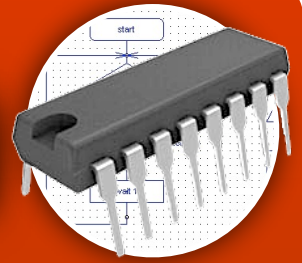
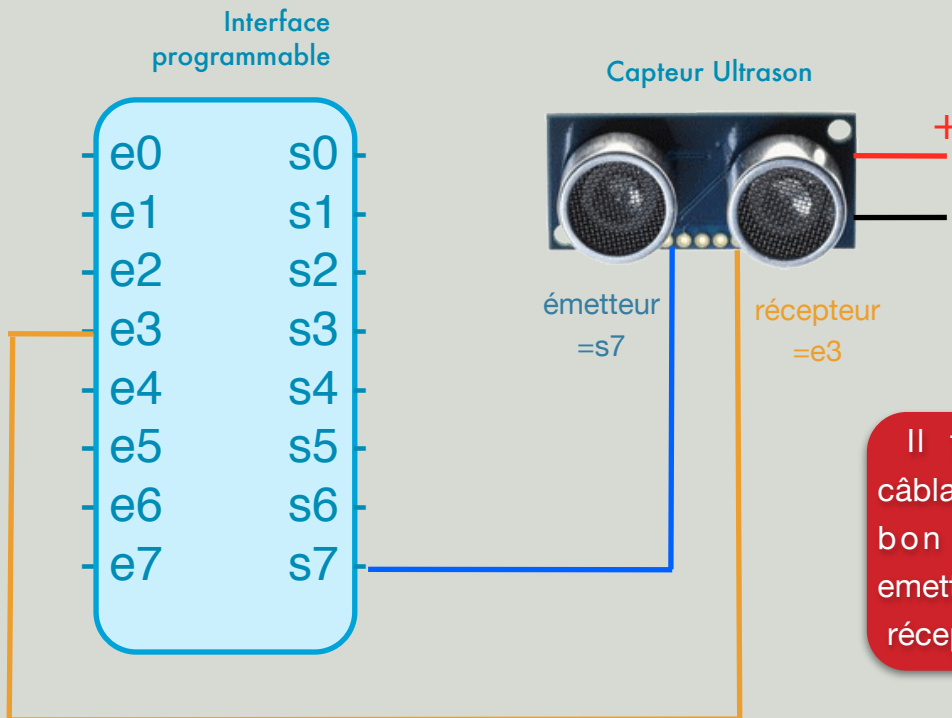


LE CAPTEUR ULTRASON

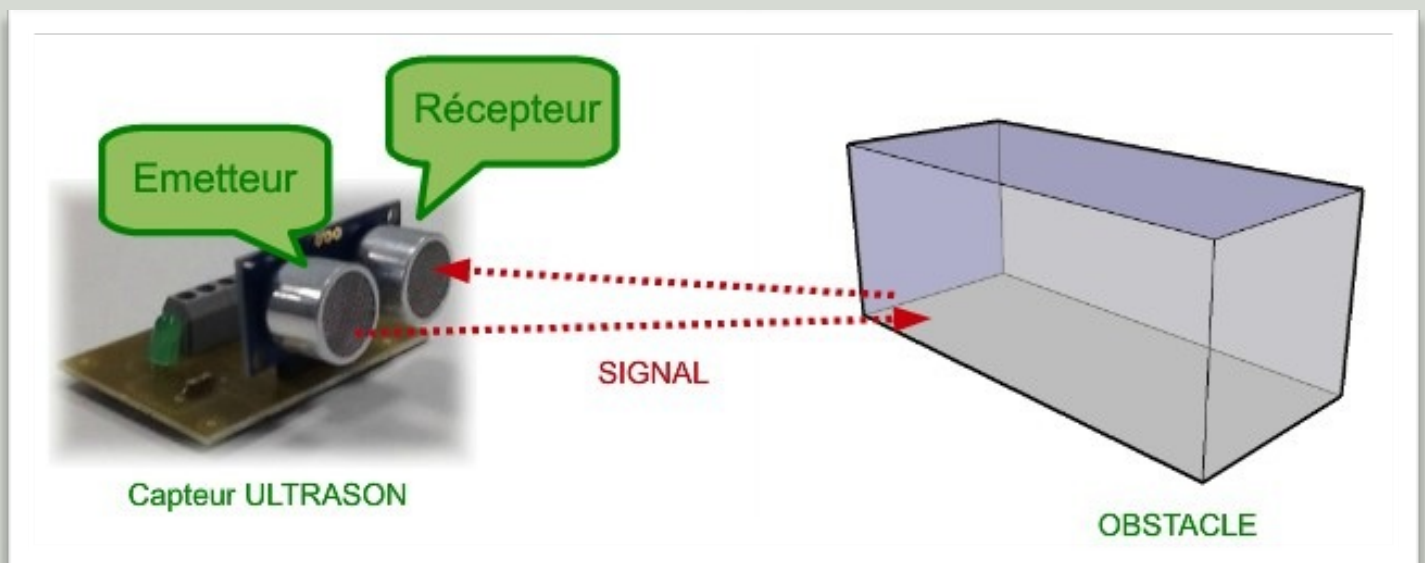


CABLAGE

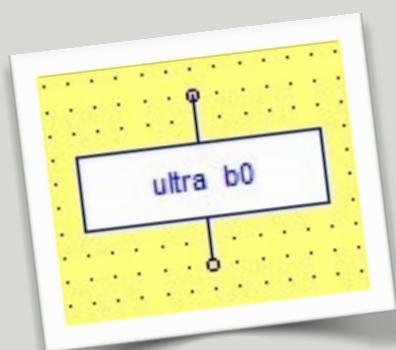
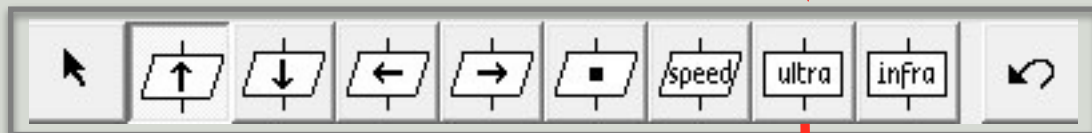


Il faut respecter ce câblage pour assurer un bon fonctionnement : émetteur sur la sortie 7 et le récepteur sur l'entrée 3.

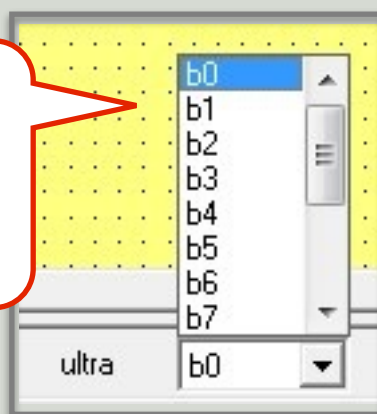
PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT



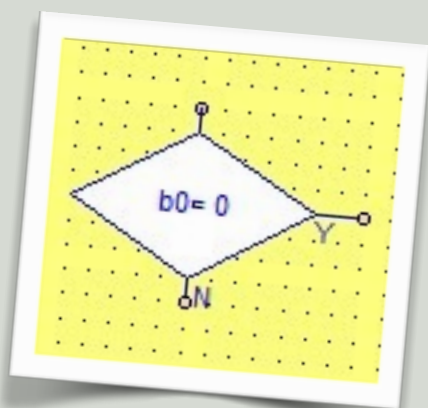
COMMANDE PRINCIPALE



Choisir la variable où stocker la valeur de la distance mesurée



COMMANDE TEST D'UNE VARIABLE

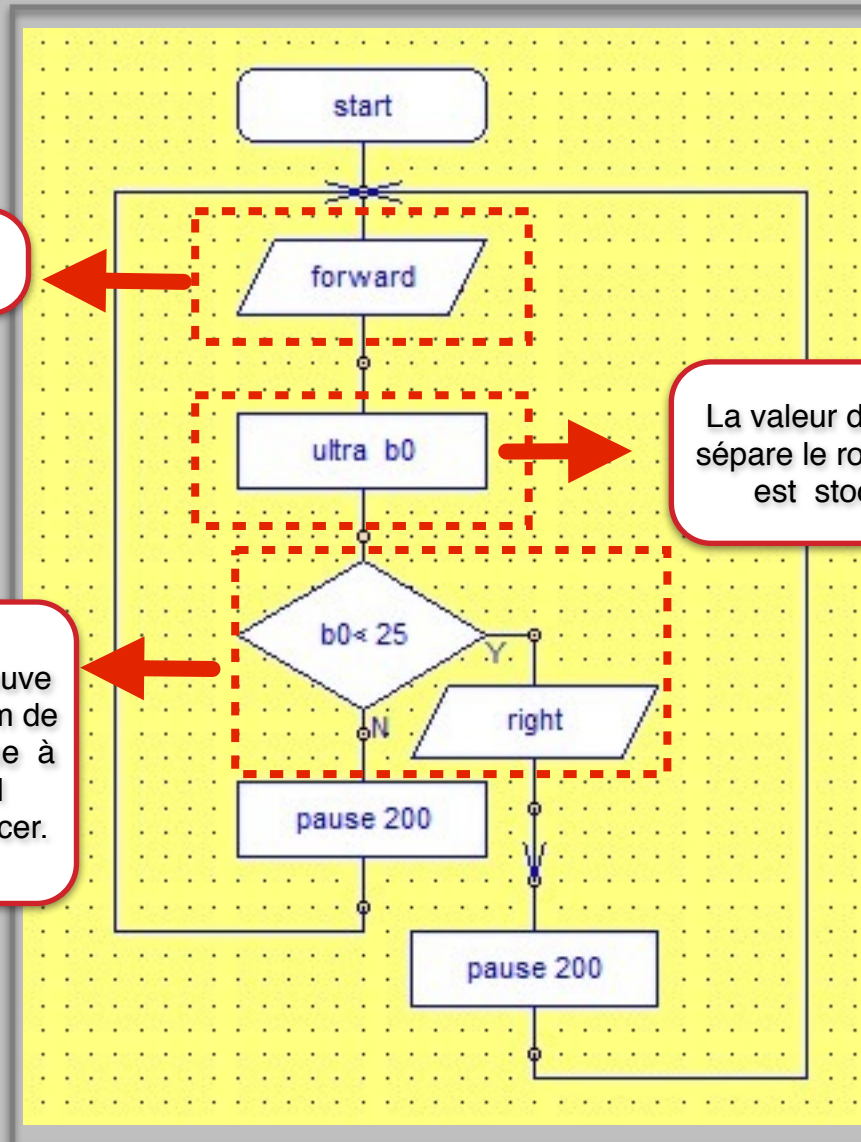


Choisir la variable à tester

=
<
>

Définir la distance à tester en cm.

ORGANIGRAMME



Le robot avance

La valeur de la distance qui sépare le robot d'un obstacle est stockée dans b0

Si le robot se trouve à moins de 25 cm de l'obstacle il tourne à droite sinon il continue à avancer.

