



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

Nom : – Prénom : – Classe : – Equipe :

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

Processus de communication à distance de l'application



1 Ouvrir l'application

2

quand BP_Bluetooth_Connecter . Avant prise
faire mettre BP_Bluetooth_Connecter . Éléments à Client_Bluetooth1 . Adresses et noms

3

quand BP_Bluetooth_Connecter . Après prise
faire mettre BP_Bluetooth_Connecter . Activé à appeler Client_Bluetooth1 . Se connecter
adresse BP_Bluetooth_Connecter . Sélection

4

quand BP_Avancer . Clic
faire appeler Client_Bluetooth1 . Envoyer texte
texte "BP:1"

5

quand BP_Bluetooth_deconnecter . Clic
faire appeler Client_Bluetooth1 . Déconnecter