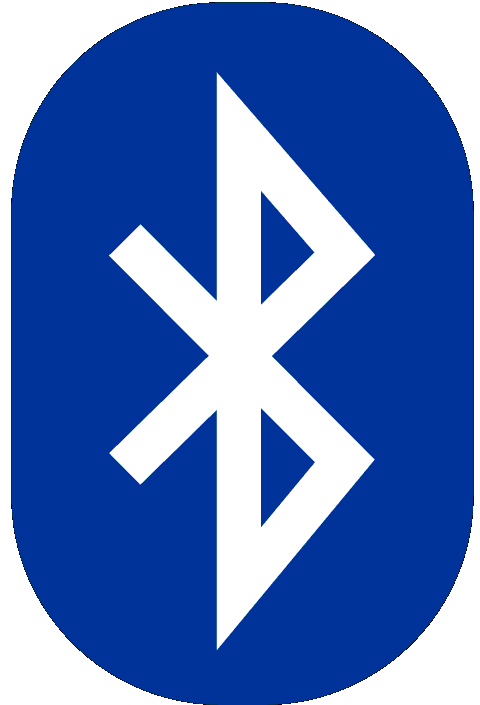
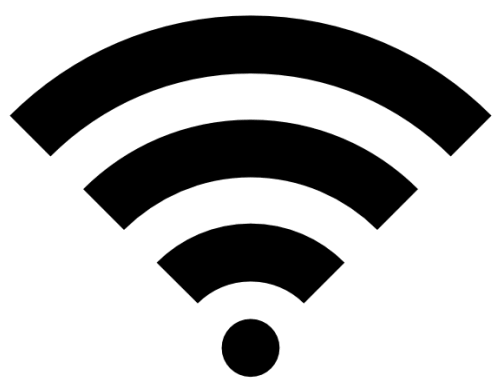


mBlock

robot tondeuse



Objectif final

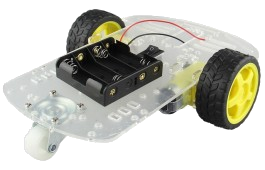
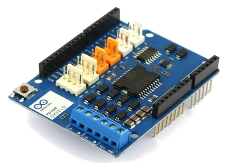


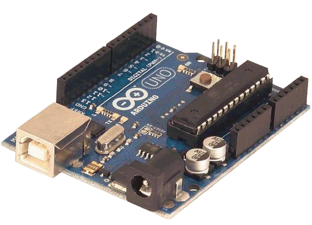
Rendre mon système embarqué communicant à distance.

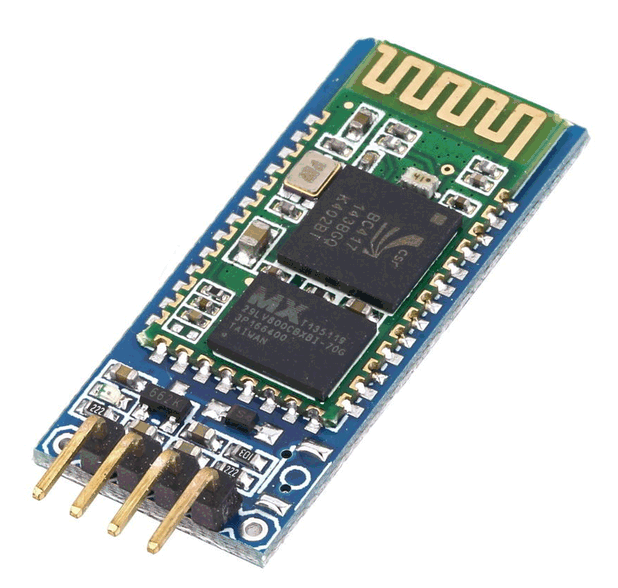


Structure du système embarqué à programmer

Robot et carte de puissance







Carte de commande arduino UNO

Logiciel mBlock

Module Bluetooth HC-06

Algorithme du programme principal du robot tondeuse

**Début**

**Donnée disponible = 1 ?**

**Mouvement = 2 ?**

**Sous-programme : Droite**

**Bluetooth**

NON

OUI

NON

OUI

**Mettre la variable « Mouvement » à la valeur reçue**

**Mouvement = 3 ?**

**Sous-programme : Gauche**

OUI

NON

**Mouvement = 1 ?**

OUI

NON

**Sous-programme : Avancer**

**Mouvement = 4 ?**

**Sous-programme : Reculer**

**Mouvement = 0 ?**

OUI

NON

OUI

NON

**Sous-programme : Arrêter**