



# Handicap: projet n°1

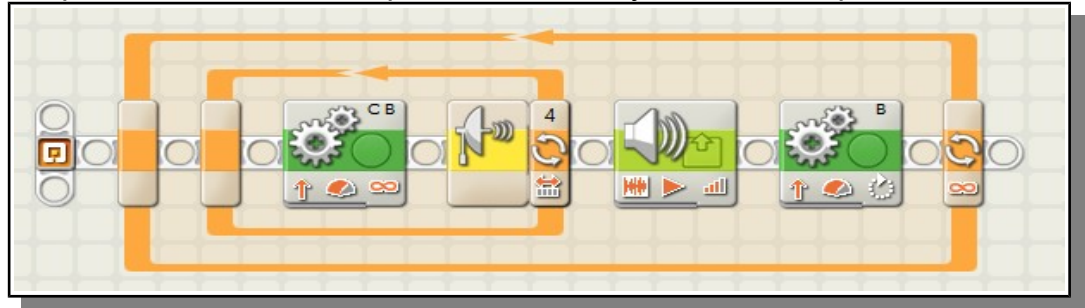
Bilan projet «détection d'obstacles pour personnes malvoyantes»



6

**6.1 Introduction:** Voici le programme final qui permet au robot LEGO de se déplacer en évitant les obstacles. Ce système pourrait donc aider les personnes malvoyantes à se déplacer.

Programme  
LEGO

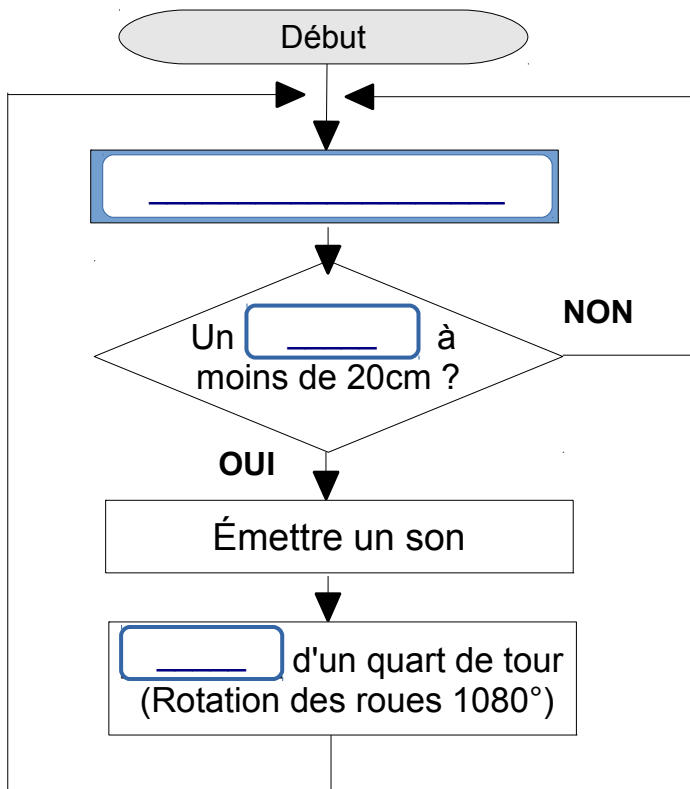


**6.2** Ce programme peut se décrire sous d'autres formes:

**Consignes:** Compléter l'algorithme et le texte ci-dessous.

un algorithme

un texte



Le robot doit avancer indéfiniment tant qu'il n'y a pas d'obstacle. [ ] un obstacle se présente à [ ] il faut émettre un son.

Puis tourner d'un quart de tour vers la droite pour éviter l'obstacle. [ ] le robot avance indéfiniment.

**6.3 Conclusion:** Dans la réalité, on voit mal une personne se déplacer avec un robot. Que pourrait-on faire pour adapter notre système à cette personne?

---



---



---



---