



Handicap: projet n°1

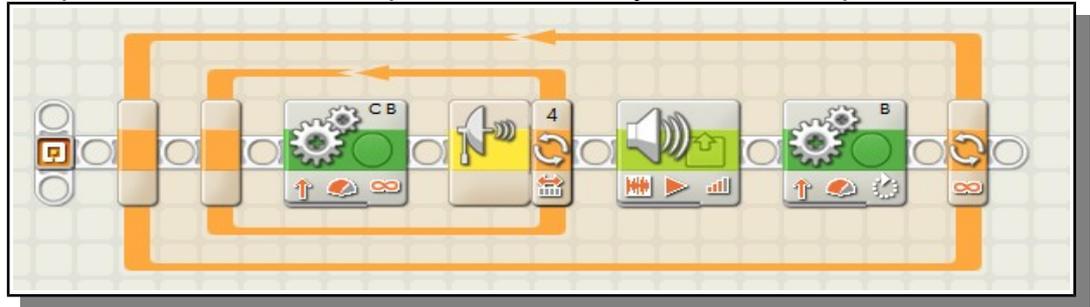
Bilan projet «détection d'obstacles pour personnes malvoyantes»



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.

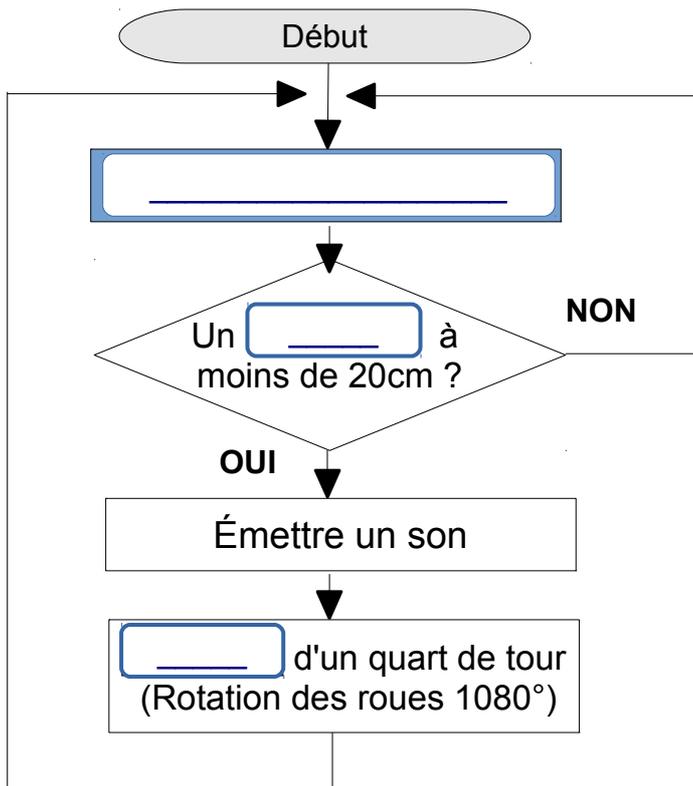
Programme
LEGO



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?
