



Initiation à la programmation avec RobotProg

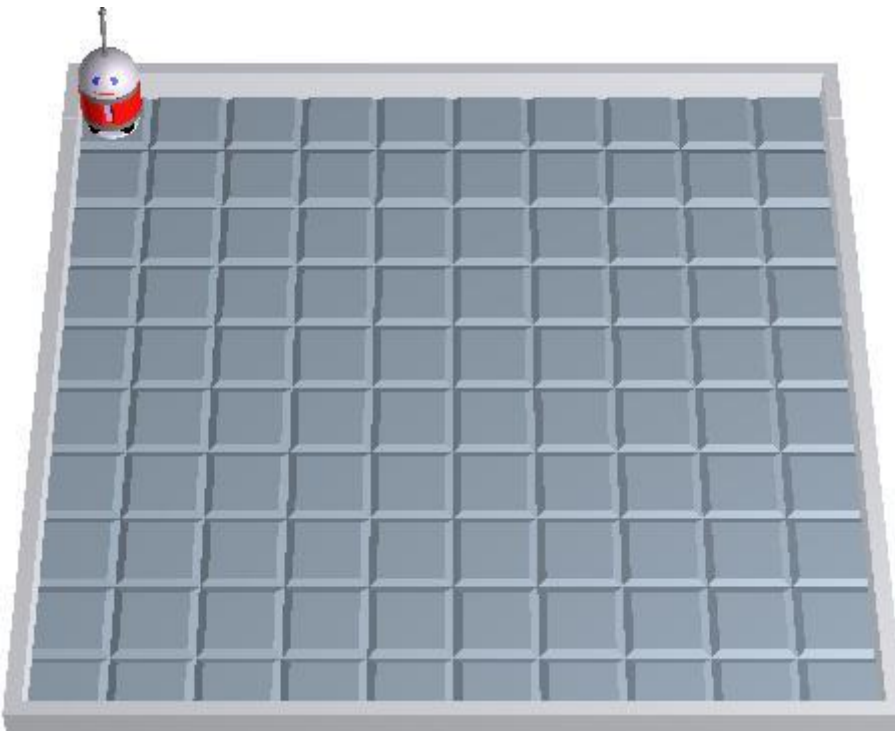
L'aspirateur : utilisation du sous-programme "alleraumur"

Préparation :

- configurez le niveau 6 : Menu -> Configuration -> niveau 6, OK
- vous devez installer le terrain "terrain_aspirateur.bog", Menu Terrain -> Ouvrir -> terrain_aspirateur1.bog.

Conditions de départ et objectif :

- le robot aspirateur est au départ dans le coin nord-ouest (case 1,1) sur sa prise,



Position de départ

- l'objectif : le robot doit passer dans chacune des cases du terrain pour y aspirer la poussière. Il marquera chacune des cases de son passage en utilisant le bloc

