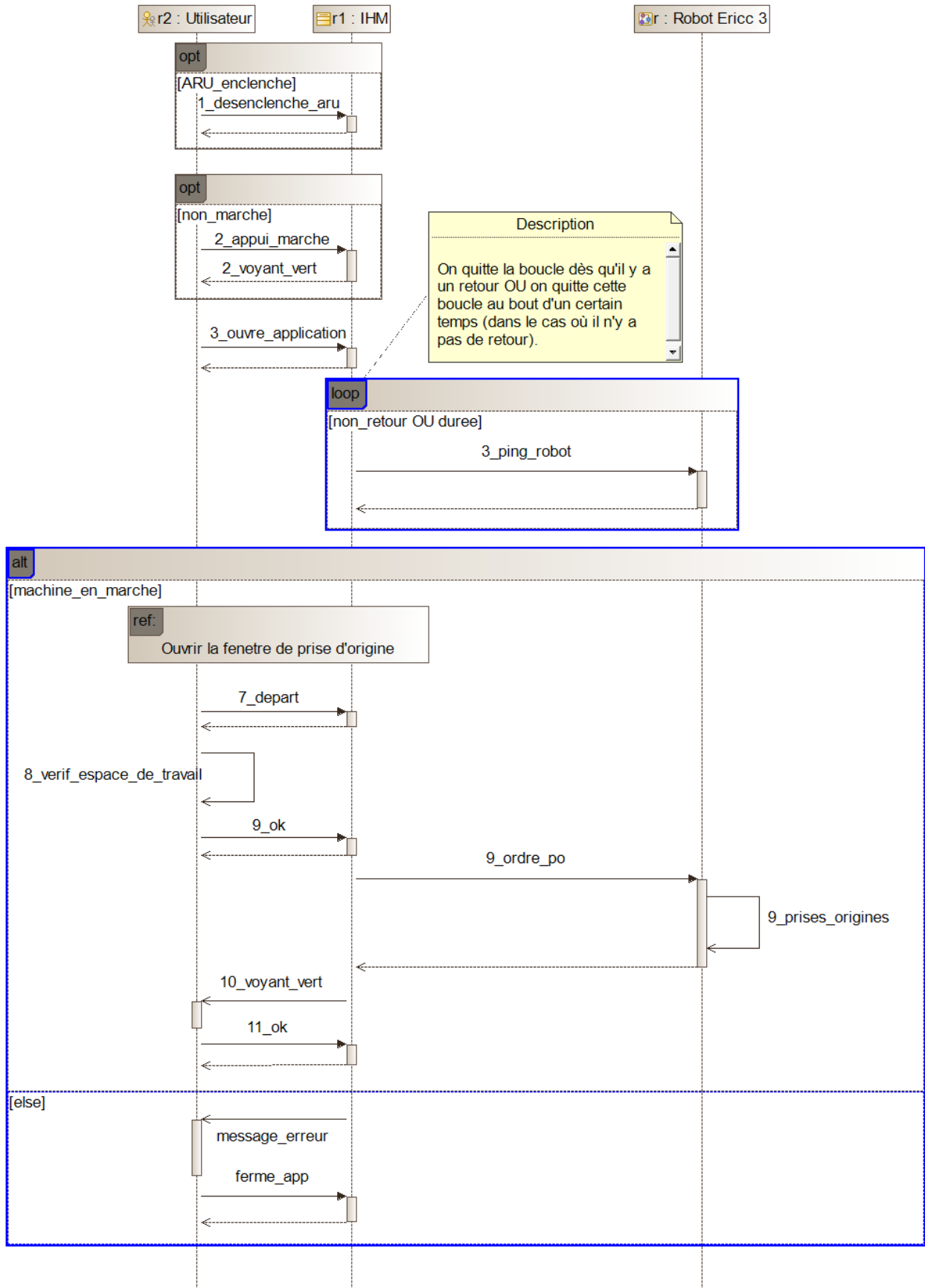


## Comportement du Robot Ericc 3

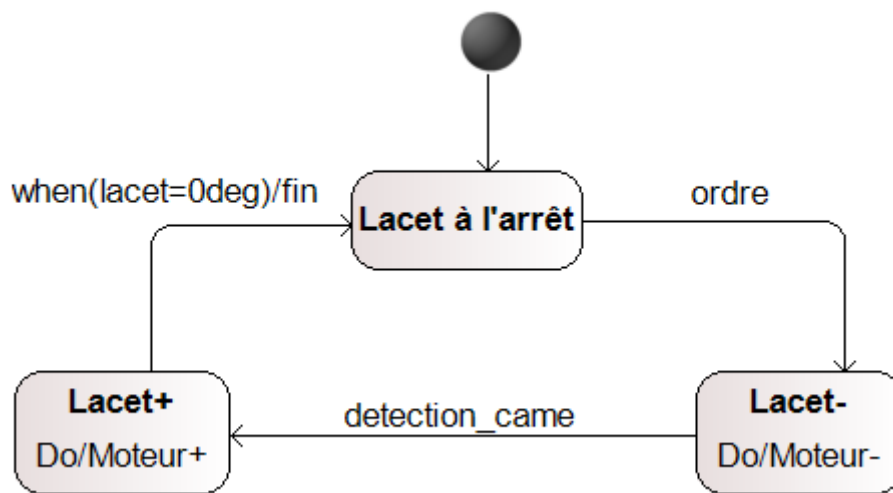
Question 1 & 2.



**Question 3.** Lister et expliciter les différentes entrées (informations) et sorties (actions) intervenant lors de cette prise d'origine.

ordre	Information traduisant la demande de l'utilisateur de la prise d'origine.
detection_came	Information indiquant que le lacet a atteint l'origine. Evènement sur front montant.
when(lacet=0deg)	Evènement déclenché lorsque le lacet a atteint la position angulaire de 0 degré.
fin	Information émise lorsque le robot est bien revenu et que la procédure de prise d'origine est terminée.
Moteur-	Action du rotor tournant dans le sens négatif
Moteur+	Action du rotor tournant dans le sens positif

**Question 4.** Réaliser un diagramme d'état permettant de décrire ce comportement. (Initialement, le robot est à l'arrêt.)



**Question 5.** Illustrer l'état des différentes entrées et sorties, lors du parcours du diagramme précédent, à l'aide d'un chronogramme.

