

Les **objets connectés** sont souvent **programmés** pour fonctionner **automatiquement**. Chaque fonction de l'objet connecté peut être assimilée à un **problème à résoudre** par un **algorithme**.

- En informatique, un **algorithme** est une **suite logique d'opérations** ou **d'instructions** aboutissant à la résolution d'un problème.

L'**algorithme** d'une voiture sans conducteur va devoir piloter :

- la mise en marche, la **direction** et l'arrêt
- la **détection** des **lignes** délimitant la route
- la détection et l'**évitement des obstacles**...



- Cet **algorithme** est traduit, grâce à un **langage de programmation**, en un **programme** exécutable par un **système informatique** (ordinateur, carte microprocesseur, objet connecté...).

SCRATCH



```

17 // INPUT
18 while(((0*(analogRead(A7)) > 1)
19 delay(1000*1);
20 while(((0*(analogRead(A7)) > 1070:1,
21 {
22 distance = ultrasonic_3.distanceCm(),
23 if((distance) < (10)){
24 motor.move(1,0);
25 delay(1000*1);
26 motor.move(4,100);
27 delay(1000*0.45);
28 motor.move(1,100);
29 delay(1000*0.6);
30 motor.move(1,0);
31 delay(1000*0.6);
32 motor.move(3,100);
33 delay(1000*0.45);
34 motor.move(1,100);
35 }else{
36 motor.move(1,100);
37 }

```

- Le robot avance de 5m
- Le robot tourne à gauche de 30°
- Le robot avance de 3m
- Le robot tourne à gauche de 60°
- Le robot avance de 2m
- Le robot tourne à gauche de 90°
- Le robot avance de 7,6m
- Le robot tourne à gauche de 90°
- Le robot avance de 3,5m

- Quelles sont les étapes de l'élaboration de l'algorithme et du programme ?

Etape 1 : Ecrire un algorithme en langage naturel : suite logique d'opérations ou d'instructions, souvent rédigées sur feuille de papier en utilisant des mots clés : **si, alors, tant que, jusqu'à...**



Etape 2 : Construire une représentation graphique de l'algorithme à l'aide d'un logiciel.



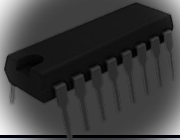
Etape 3 : A partir de la représentation graphique, le logiciel traduit l'algorithme en langage de programmation pour que l'objet puisse exécuter le programme.

```

1 #include <Arduino.h>
2 #include <Wire.h>
3 #include <SoftwareSerial.h>
4
5 double angle_rad = PI/180.0;
6 double angle_deg = 180.0/PI;
7
8 void setup() {
9 }
10
11 void loop() {
12   _loop();
13 }
14
15 void _loop(float seconds) {
16   long endTime = millis() + seconds * 1000;
17   while(millis() < endTime) _loop();
18 }
19
20 void _loop() {
21

```

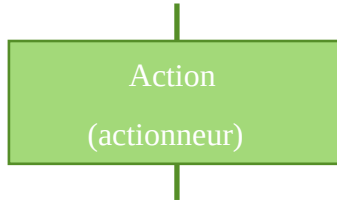
Un **algorithme** décrit une **suite finie d'opérations** à appliquer dans un **ordre déterminé** pour **résoudre un problème**. Un algorithme peut être traduit, grâce à un **langage de programmation**, en un **programme** exécutable par un **système informatique** (ordinateur, carte microprocesseur, objet connecté).



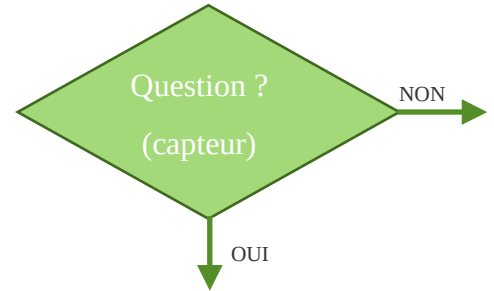
L'organigramme permet de décrire le déroulement d'un cycle du système automatisé.



Un ovale qui correspond au Début ou Fin (si fin il y a) de l'organigramme.

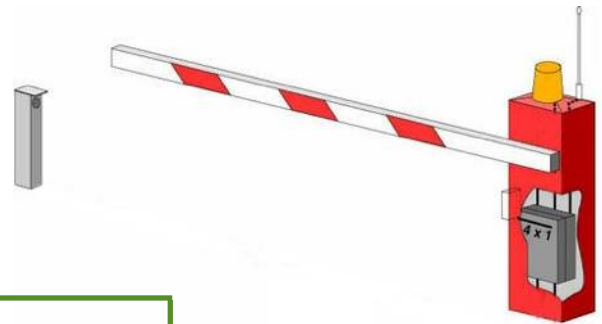
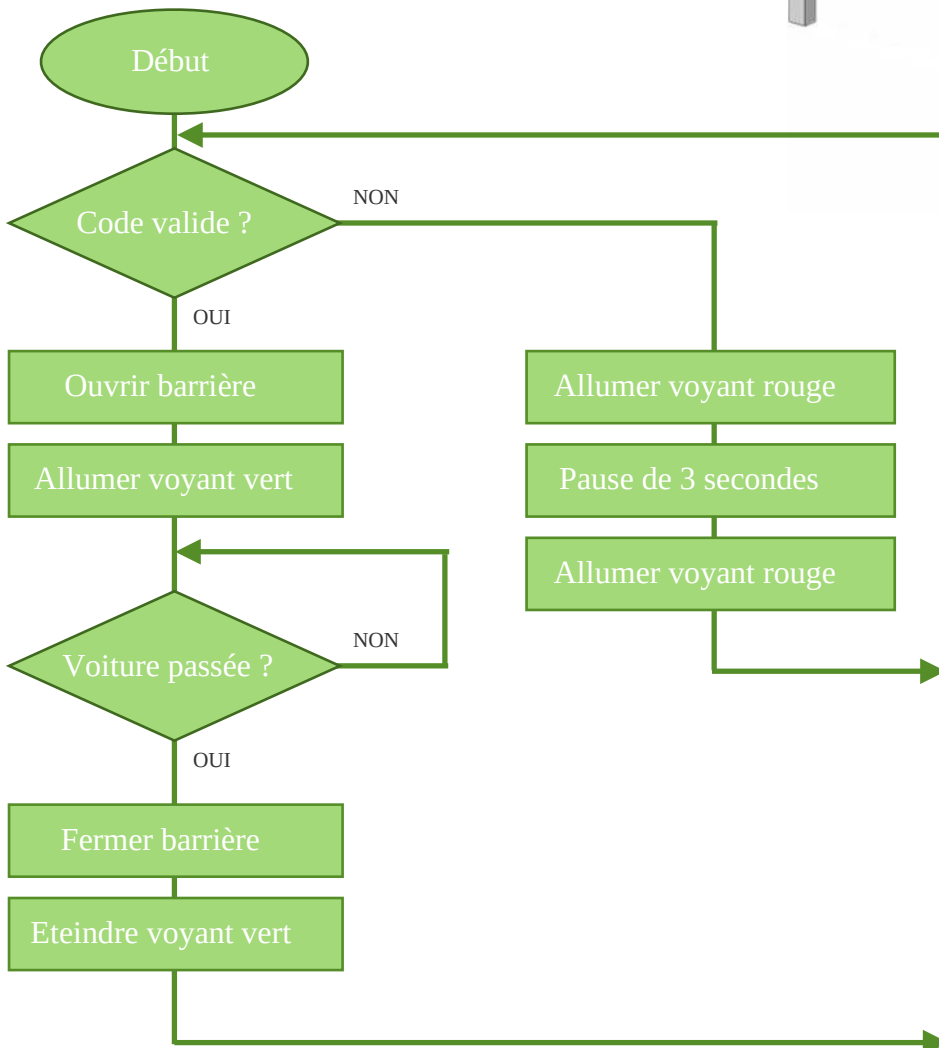


Correspond à une action à effectuer. Une action par rectangle.



Correspond à une question à laquelle on peut répondre uniquement par : **OUI** ou **NON**

Exemple : barrière automatisée



Une barrière de sécurité utilise un boîtier codé. Lorsqu'une voiture arrive, le conducteur doit saisir le bon code.

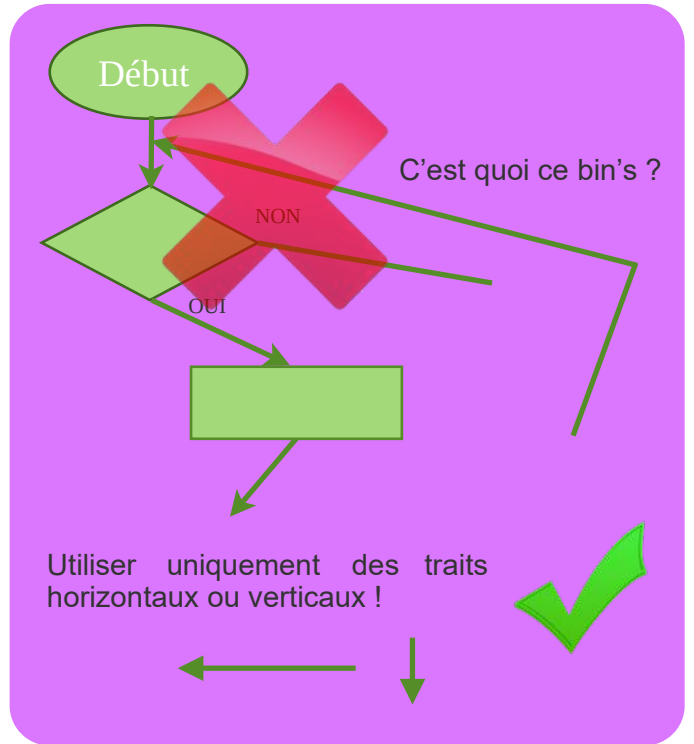
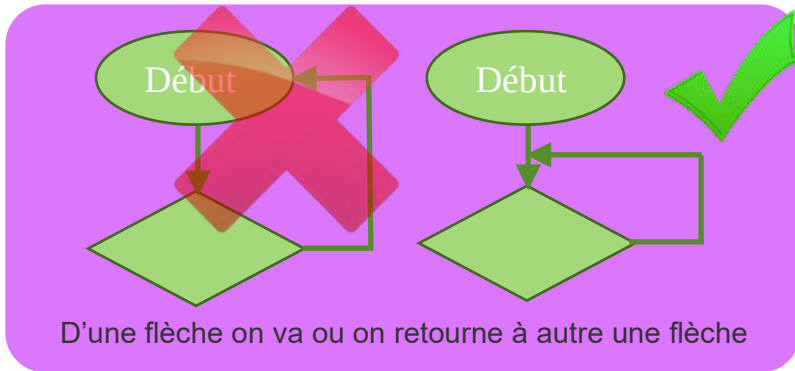
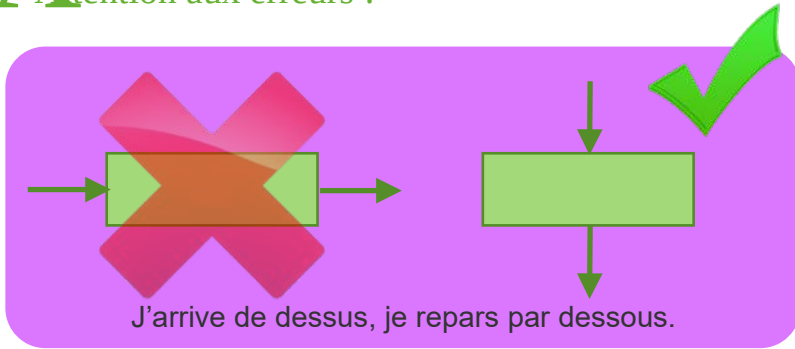
Si le code est bon, le système ouvre la barrière et allume un voyant vert.

Si le code n'est pas bon, le système allume un voyant rouge pendant 3 secondes. Le conducteur doit ensuite ressaisir son code.

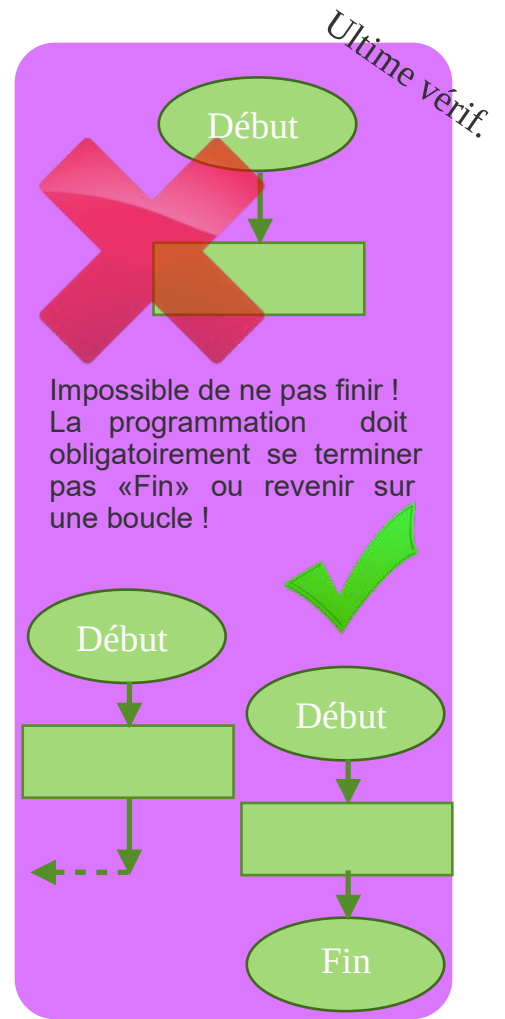
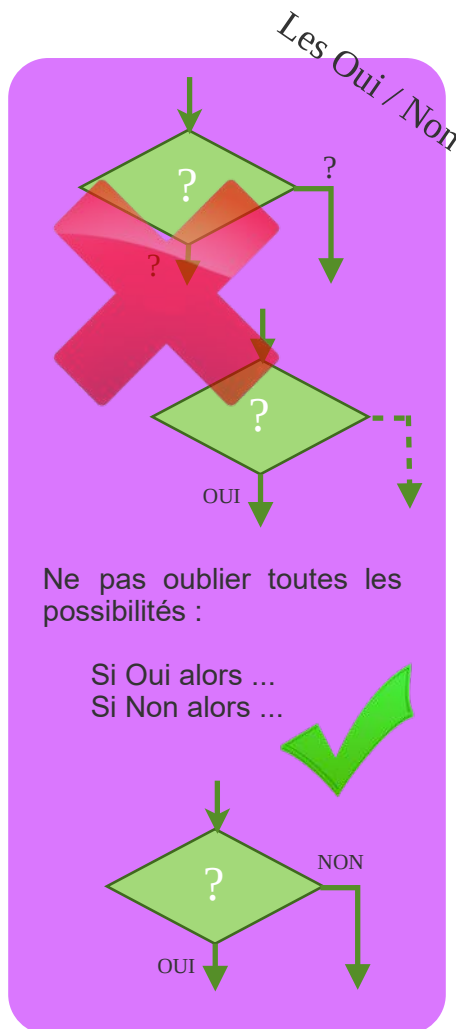
Lorsque le code est bon et après que la barrière se soit ouvert, un capteur indique au système si la voiture est passée. Lorsque la voiture est passée, le système ferme la barrière et éteint le voyant vert.

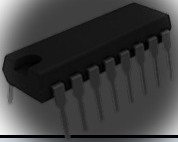
Un autre conducteur peut alors utiliser la barrière automatisée.

A Attention aux erreurs !

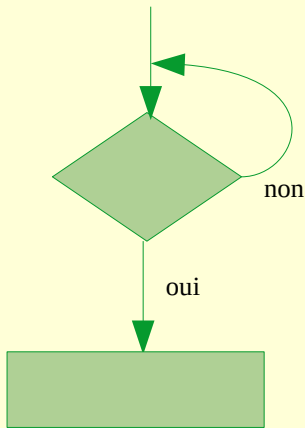


A Vérifier à chaque fois !

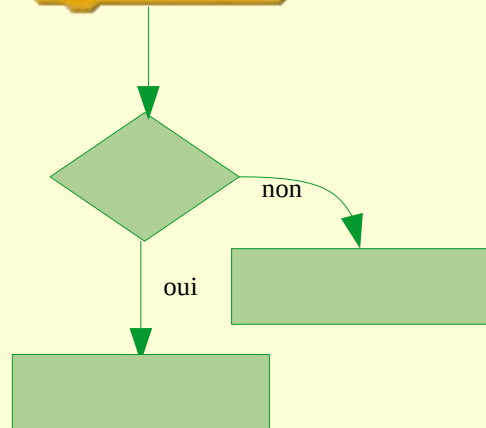




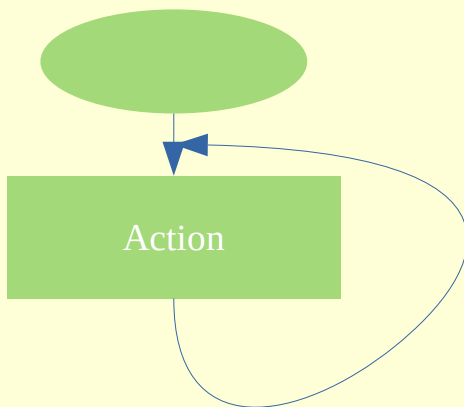
Fonction Si-Alors



Fonction Si-Alors-Sinon



Fonction Répéter indéfiniment



Fonction Répéter jusqu'à

