

Cet algorithme est exécuté quand le kilobot est à l'état POSITIONNEMENT

Algorithme POSITIONNEMENT :

Master //Algorithme positionnement pour le Master à définir	Slave Variables: <u>distance</u> - la distance entre le kilobot et son master <u>derniereDistance</u> - la distance du dernier tour, au départ initialisée à +infini. <u>direction</u> – valeur égale à CW ou CCW, au départ initialisée à CW <u>drapeau</u> – valeur égale à 0 ou 1 : 0 – la direction n’a pas encore été changée, 1 – la direction avait déjà été changée. Au départ, drapeau est initialisée à 0. Si (derniereDistance > distance) alors derniereDistance=distance tourner(direction) Sinon Si (drapeau==0) alors drapeau=1 changerDirection() derniereDistance=distance tourner(direction) Sinon derniereDistance=+infini ChangerEtat(DEPLACEMENT) Finsi Finsi
---	--