

# *Plan des différentes missions*

- **Mission 1** : Se familiariser avec le fonctionnement d'un moteur CC et d'un servomoteur
- **Mission 2** : Caractériser les capteurs simples et récupérer une information analogique
- **Mission 3** : Maitriser le mouvement de la voiture pour qu'elle évite les murs (1<sup>ère</sup> forme d'autonomie)
- **Mission 4** : Réussir à mettre en place des « routines » devant des situations (par exemple: demi-tour, ralentir à l'approche d'un mur et choisir des directions privilégiées)
- **Mission 5 (selon l'évolution)** : Connecter une manette afin de contrôler la voiture

