

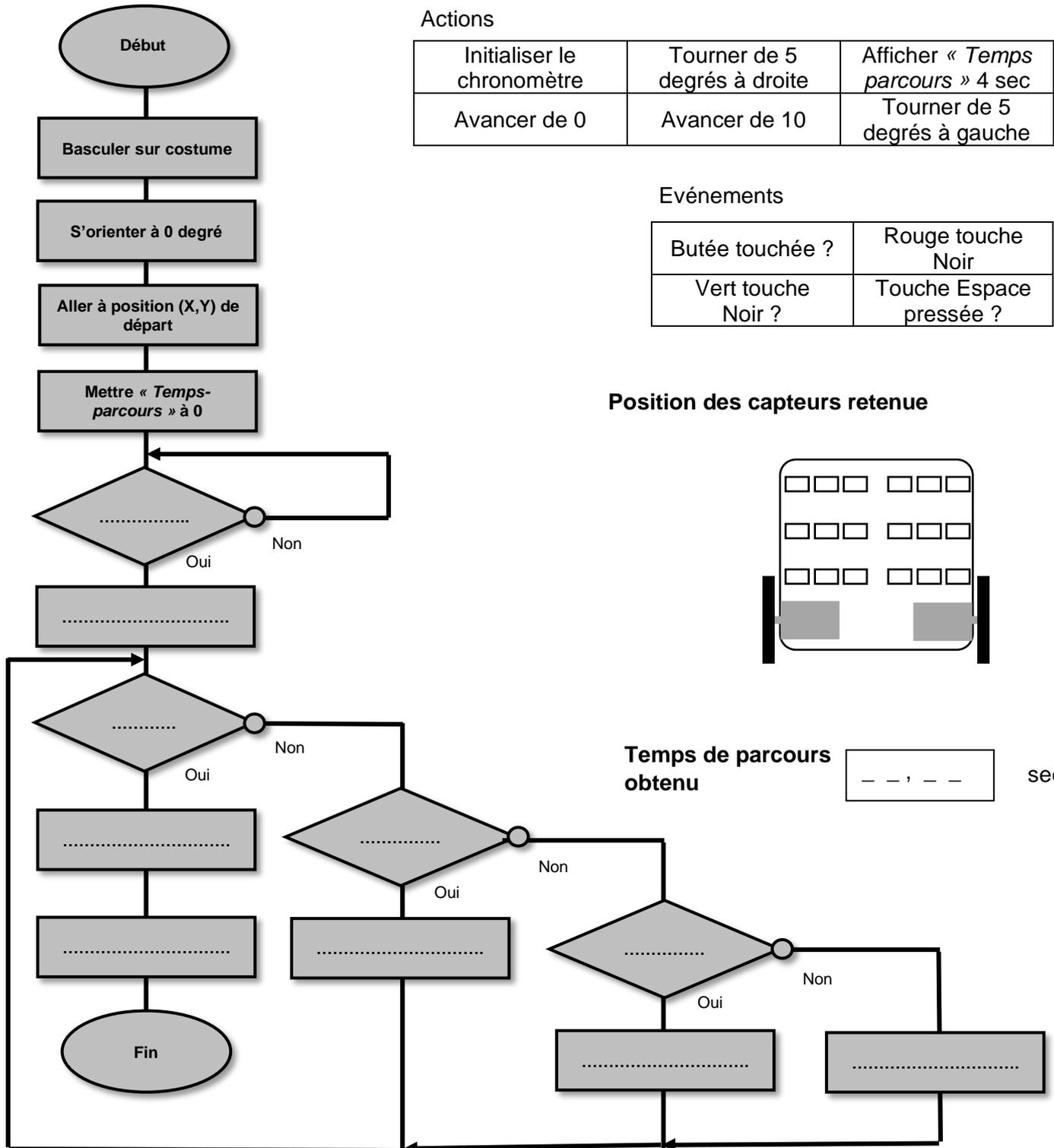


Simuler et programmer le fonctionnement du robot

Nom : – Prénom : – Classe : – Equipe :

Simuler le fonctionnement du robot et définir la position des capteurs de suivi de ligne

Algorithme de simulation à compléter



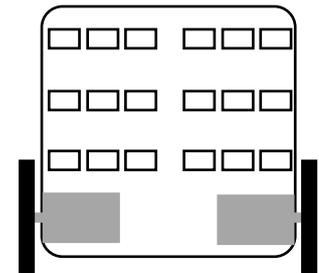
Actions

Initialiser le chronomètre	Tourner de 5 degrés à droite	Afficher « <i>Temps parcouru</i> » 4 sec
Avancer de 0	Avancer de 10	Tourner de 5 degrés à gauche

Evénements

Butée touchée ?	Rouge touche Noir
Vert touche Noir ?	Touche Espace pressée ?

Position des capteurs retenue



Temps de parcours obtenu

sec

Algorigramme du robot

Programme du robot

Nom du fichier : sb2



mBlock

Mouvements du robot et états des capteurs associés

Mouvements	 Bouton poussoir	 ou  Microrupteur	 ou  Suivi ligne gauche	 ou  Suivi ligne droite
Avancer
Tourner à gauche
Tourner à droite
Arrêter