

Objectif de la séance : relier les instructions (mBlock v3) aux périphériques de la carte mCore

avec emb1,emb2,emb3.....

Travail :*a) Indiquer a quel élément (périphériques) du robot est liée l'instruction, ainsi que son repère dans les fiches précédentes (emb1,emb2,emb3)*

instruction	éléments	repère
fin de course sur Port 1 Slot 1 activé ?	Capteurs à contact	43
la touche A est pressée sur la télécommande		
régler la DEL de la carte tout en rouge 0 vert 0 bleu 0		
jouer la note C4 Un demi temps		
distance mesurée par le capteur ultrasons du Port 3		
régler la DEL Port 1 tout en rouge 0 vert 0 bleu 0		
sur le 7 segments du Port 1 afficher 100		
régler le détecteur de lumière du Port 3 sur Marche		
luminosité mesurée sur le capteur de luminosité sur la carte		
bouton de la carte pressé		
angle du Joystick sur le Port 3 suivant l'Axe X		
suiveur de ligne Port 2 Côté gauche est noir		
état du suiveur de ligne sur le Port 2		
son mesuré sur le Port 3		
valeur du potentiomètre sur le Port 3		
température mesurée sur le Port 3 Slot 1 en °C		

instruction	éléments	repère
mouvement mesuré par IR sur le Port 2		
color sensor Port 1 R value		
color sensor Port 1 detected blanc		
capteur d'humidité sur le Port 1 humidité		
flamme détectée sur le Port 3		
durée depuis initialisation		
initialiser le chronomètre		
envoyer à un mBot le message bonjour		
message d'un mBot reçu		
initialize Me Audio Player on any write port(I2C)		
play music by index 1 play previous music		
play music by file name play next music		
set music play mode Single stop music		
set volume to 100 volume down		
Me Audio Player: start recording to file T001		
Me Audio Player: stop recording		
montrer le dessin Port 1 numéro : 0		
afficher le visage Port 1 : afficher en x= 0 y= 0 la phrase Hi		
afficher l'heure Port 1 heure : 10 : min : 20		
afficher le dessin Port 1 : dessiner en x= 0 y= 0 le motif		
avancer à la vitesse 0		
activer le moteur M1 à la puissance 0		
M2		