

cl	Activité Mbot : simulation d'une aide à la conduite en embouteillage
Noms prénoms :	
On va simuler le principe , d'une assistance de conduite dans les embouteillages analysé théoriquement, lors de l'étude précédente avec les éléments du robot Mbot....	

Attention

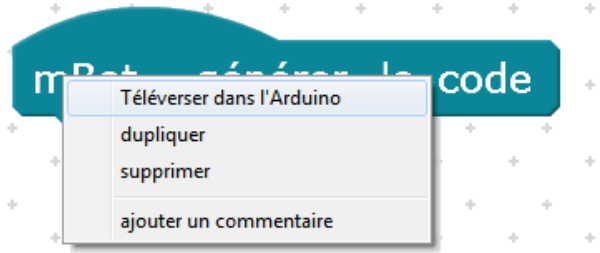
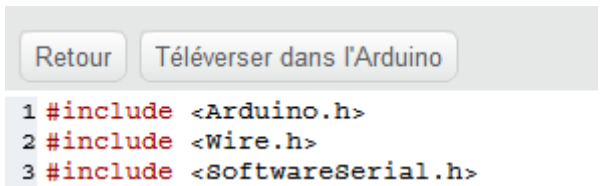
Si pas de rangement correct en fin de séance → point négatif

Si mouvement non nécessaire lors de l'activité → point négatif

	étapes	point
1	Démarrer l'ordinateur et le logiciel de programmation	1
2	- Vérifier que le choix de la carte est Mbot (Mcore) - Connecter le robot (com le plus grand) - Téléverser le programme de communication	1
3	Réaliser le programme suivant similaire à celui de l'approche théorique	4
	Vous choisirez le numéro du port en fonction du branchement du capteur de distance du robot fourni et vous l'indiquerez dans le programme.	1

<pre> quand le drapeau vert est cliqué attendre 1 secondes répéter jusqu'à distance mesurée par le capteur ultrasons du Port > 50 si distance mesurée par le capteur ultrasons du Port > 30 alors avancer à la vitesse 255 sinon si distance mesurée par le capteur ultrasons du Port > 15 alors avancer à la vitesse 100 sinon avancer à la vitesse 0 ↑ répéter jusqu'à bouton de la carte pressé jouer la note C4 Un demi temps attendre 0.5 secondes ↑ attendre 0.5 secondes avancer à la vitesse 0 </pre>		
	Appeler le professeur lorsque le programme est fini	

Suite au dos....

4)	Pour tester le programme réellement, il faut que le robot soit en mode autonome	1
a) remplacer la première instruction		
		
b) Puis faites « clic droit » sur l’instruction puis cliquer sur Téléverser dans l’Arduino		
		
c) Cliquer sur « Téléverser dans l’Arduino » pour télécharger le programme dans la mémoire du robot et attendre la fin...		
		
5)	Préparer la manipulation .	
6)	Tester votre programme devant le professeur pour lui montrer	2

Améliorations et critiques