

3) a) Que fait l'instruction  ?

b) Que fait l'instruction  ?

4) Changez l'instruction  par 

Qu'est ce que cela change ?

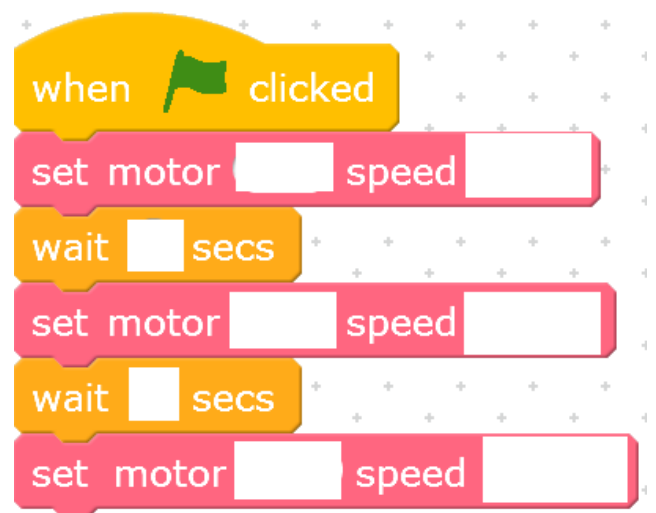
Changez l'instruction  par 

Qu'est ce que cela change ?

exercice d'application

5) Vous devez réaliser un programme qui fait tourner la roue commandée par le **moteur 2** pendant 2 secondes dans le sens des aiguilles d'une montre, puis qui inverse le sens de rotation pendant 2 secondes avant d'arrêter tout mouvement..

complétez les cases blanches du programme de droite et testez le.



Appelez le professeur pour validation lorsqu'il vous semble correct.

6) Quelques instructions équivalentes

Il existe des instructions qui sont équivalentes à la commandes simultanée des deux moteurs.

	Équivalent a	<u>complétez</u>  
	Équivalent a	 

	Équivalent a	 
	Équivalent a	 

7) On voudrait rendre le comportement du robot similaire à celui de l'aspirateur de la salle de technologie

a) résolvez le problème et Complétez les «cases vides » de ce programme.



```

when clicked
forever
  if ultrasonic sensor PortB distance > 8 then
    [ ] at speed 100
    led matrix PortC x: 0 y: 0 show string Av
  else
    run forward at speed 0
    wait 0.1 secs
    [ ] at speed 100
    led matrix PortC x: 0 y: 0 show string Tr
    wait 0.2 secs
    
```

Teste si la distance mesurée par le capteur ultrasonore est supérieur à 8cm

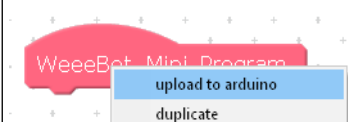
Le robot tourne sur lui même pendant une durée de 0,2 secondes

b) Lancer le robot en mode autonome (déconnecté) : Le programme sera implanté dans la carte mère du robot

1) Remplacer l'instruction de début avec le drapeau vert par « weeebot program »



2)faire un clic droit sur l'instruction puis cliquer sur « upload to arduino »



3) dans la fenêtre qui s'ouvre cliquer sur « upload to arduino »



4) Vous pouvez déconnecter le robot de l'ordinateur, l'éteindre, le redémarrer et le poser par terre...

Enregistrer le programme dans votre dossier personnel sur le serveur (dossier weeebot)

Traduction à compléter		speed	
To run		To turn	
forward		backward	