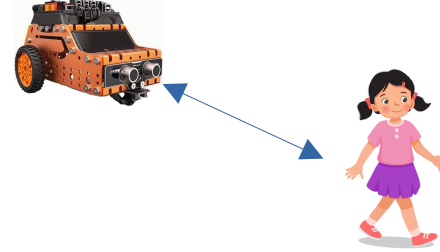


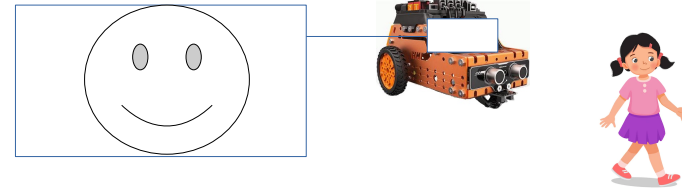
RÉSOUDRE UNE PROBLÉMATIQUE

Scénario :

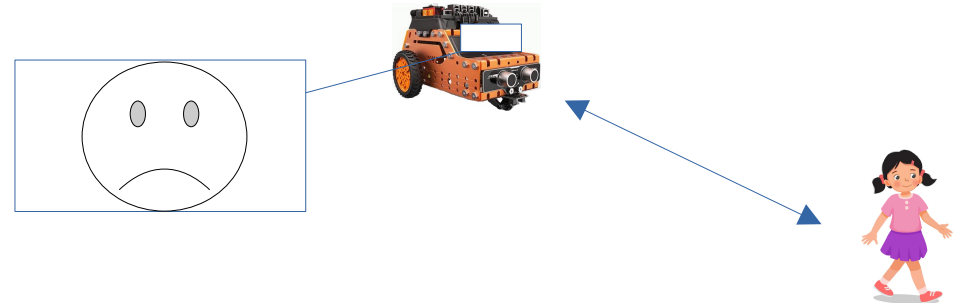
Le robot doit vous suivre à une distance comprise entre 1,5 et 2 m.



Lorsqu'il est à bonne distance : un smiley « content » apparaît sur son écran



Lorsqu'il est trop loin : un smiley « triste » apparaît sur son écran



Appelez le professeur et Enregistrer votre fichier dans votre clef USB

Comprendre l'algorithme

Si distance > 200 cm

Emoticone triste



Le robot va vite

Si $150 \text{ cm} < \text{distance} < 200 \text{ cm}$

Emoticone content



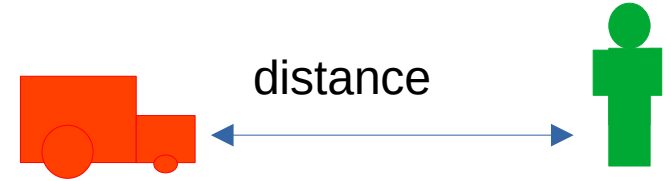
Le robot avance

Si distance < 150 cm

Emoticone content



Le robot est arrêté



Faire le lien avec les instructions

Les instructions : robot (*connaissance des séances découvertes*)

ultrasonic sensor PortB distance

Mesure la distance en centimètre

led matrix PortC x: 0 y: 0 show bitmap

Affiche les emoticones

run forward at speed 255

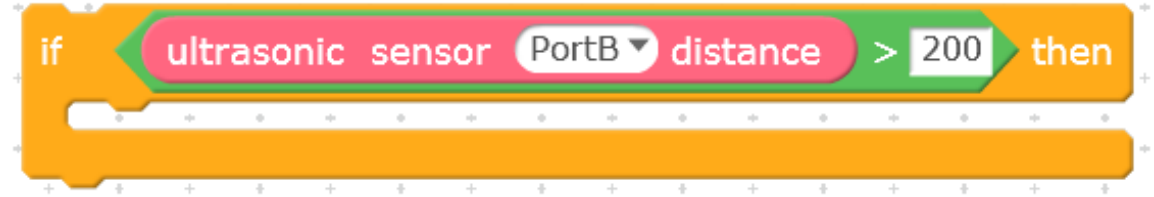
Fait avancer le robot

Autres instructions

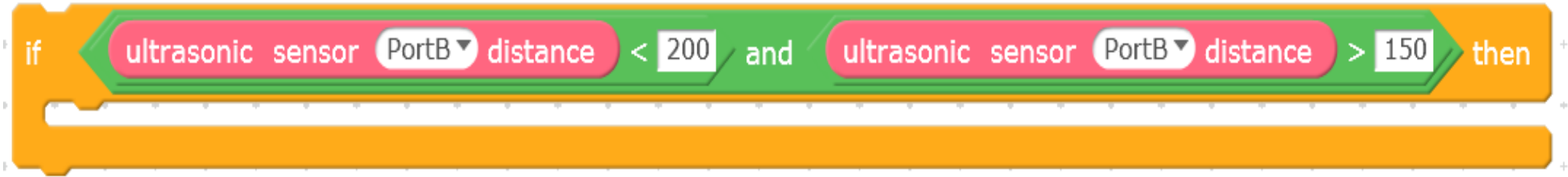


traduire l'algorithme

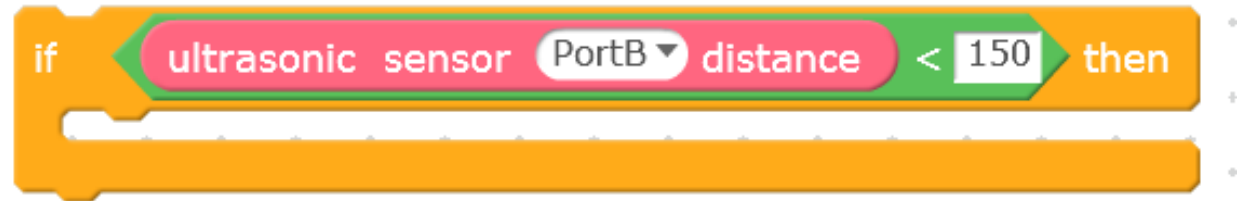
si distance > 200 cm



si 150 cm < distance < 200 cm



si distance < 150 cm



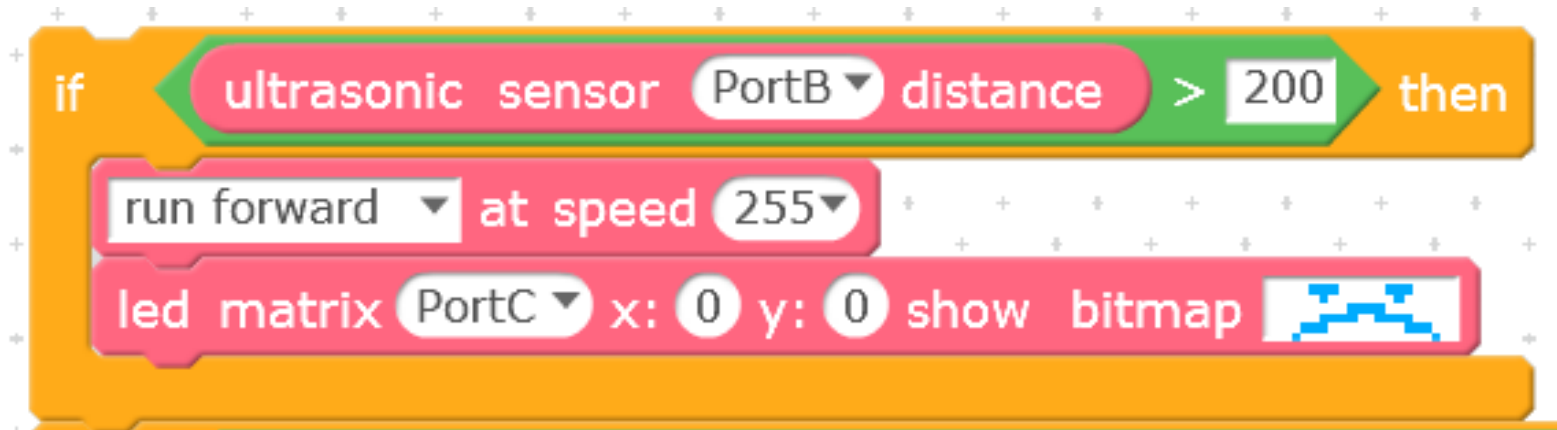
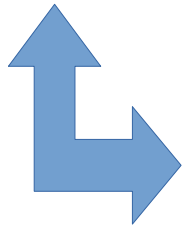
traduire l'algorithme

si distance > 200 cm

Emoticone triste



Le robot va vite



Agencer les instructions

```
if ultrasonic sensor PortB distance > 200 then
  run forward at speed 255
  led matrix PortC x: 0 y: 0 show bitmap [bitmap]
```

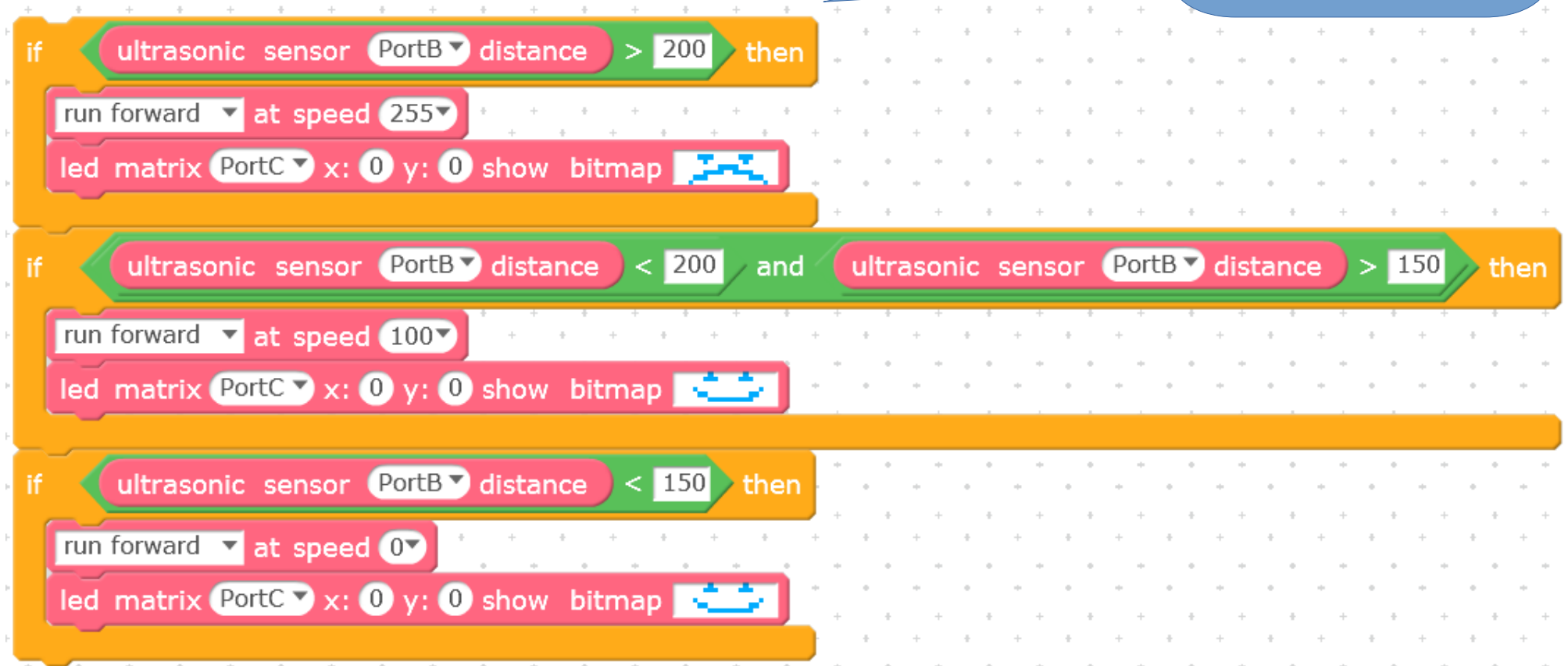
```
if ultrasonic sensor PortB distance < 200 and ultrasonic sensor PortB distance > 150 then
  
```

```
if ultrasonic sensor PortB distance < 150 then
  
```

Il manque des instructions pour que cela fonctionne....

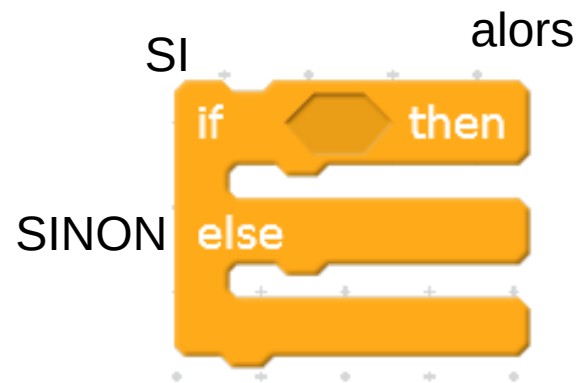
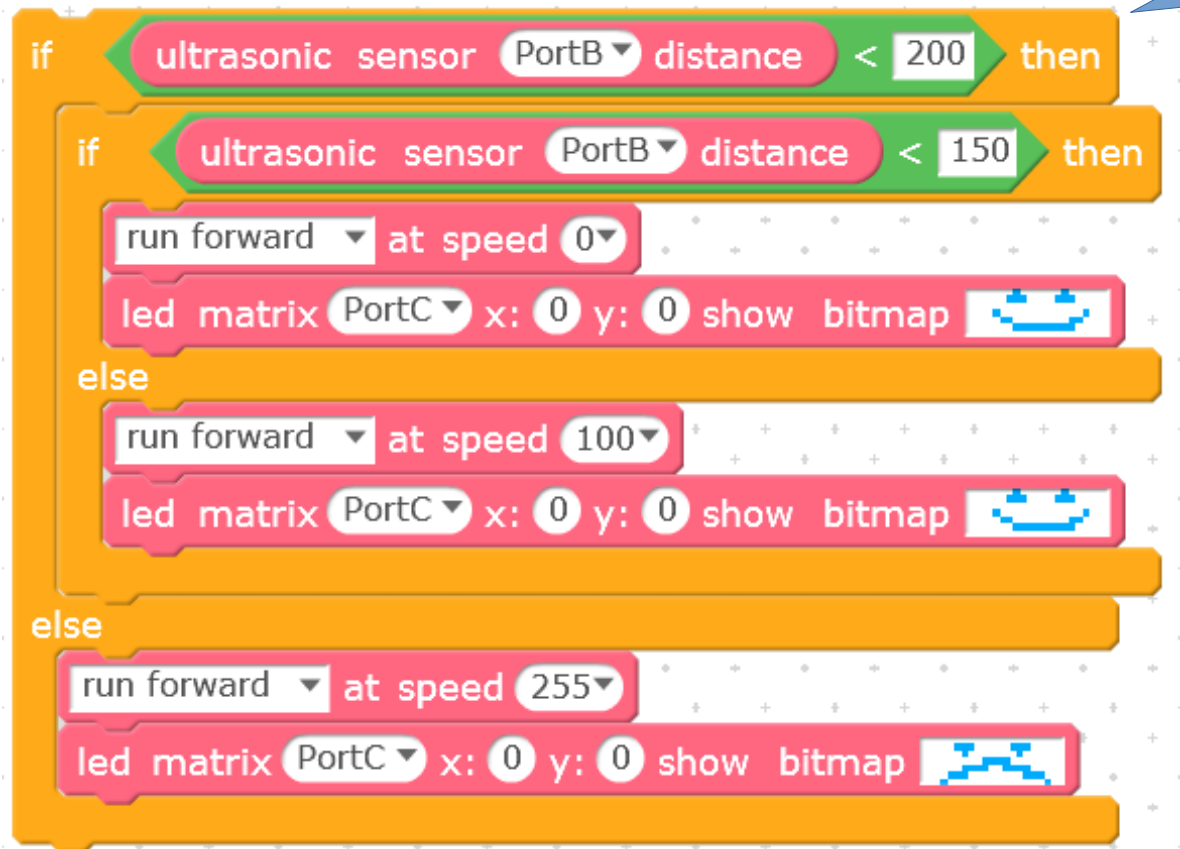
l'algorithme

Il manque des instructions pour que cela fonctionne....

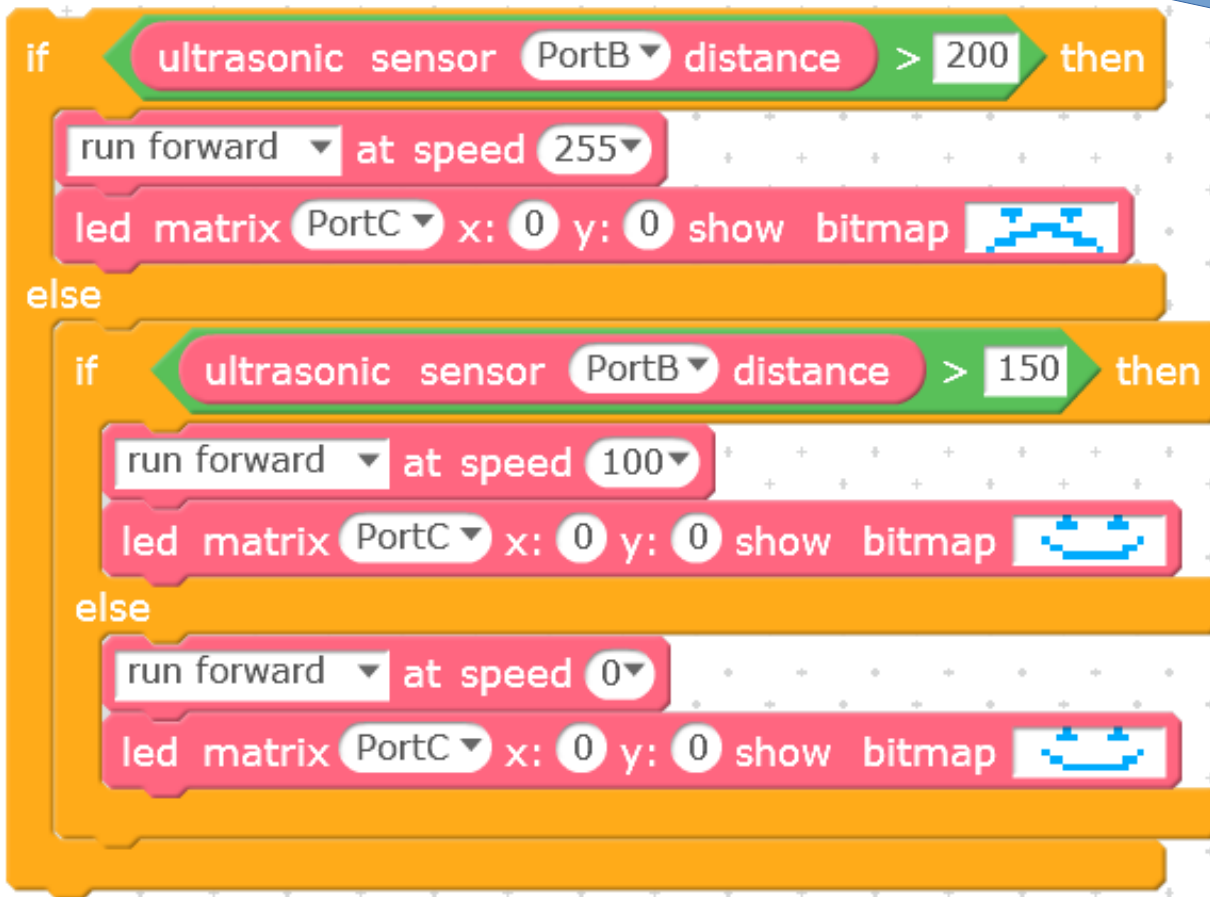


Autres programmes

Il manque des instructions pour que cela fonctionne....



Autres programmes possibles



Il manque des instructions pour que cela fonctionne....

WeeeBot Program

forever

if ultrasonic sensor PortB distance > 200 then

run forward at speed 255

led matrix PortC x: 0 y: 0 show bitmap 

else

if ultrasonic sensor PortB distance > 150 then

run forward at speed 100

led matrix PortC x: 0 y: 0 show bitmap 

else

run forward at speed 0

led matrix PortC x: 0 y: 0 show bitmap 

Doit être dans une
boucle.....