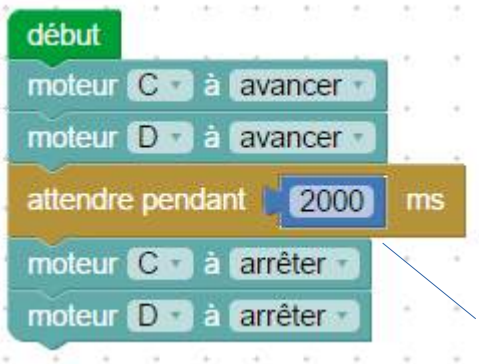
MicroRobot	TP de programmation	Séq15
Noms et prénoms : ……		1

Exercice 1 :

Wait (attendre)	Distance parcourue	Temps
2		
4		
6		

- Quelles sont les 2 sorties moteurs activées : A, B, C, D ? …. et …..

- Quelles sont les différences entre les 2 cases moteurs ?
……
……
……
……



Que signifie ici « attendre pendant 2000ms » :
……
……

Exercice 2 :

A) Quelle est la « case » qui détermine la distance parcourue lorsque le robot avance ? ……

B) Quelle est la « case » qui détermine l'angle du virage ? ……

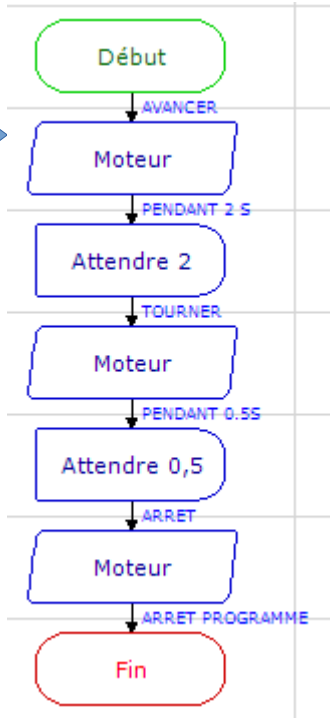
C) Qu'as tu fait pour que le robot tourne à gauche ?……
……

D) Que faut-il faire dans la dernière case « Moteur » ?……
……

E) Que signifie la case FIN ?……
……

Mon programme sur blookly : à recopier ci-dessous

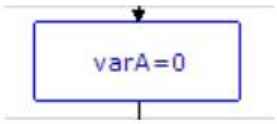
organigramme



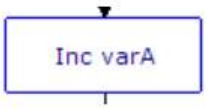
MicroRobot	TP de programmation	Séq15
Noms et prénoms : ……..		1

Exercice 3 :

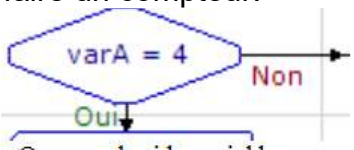
Je retiens : l'utilisation de variables est possible notamment pour faire un compteur.



Mettre la variable A à 0, Cela revient à mettre le compteur à 0.

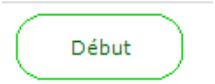


Incrémenter la variable : on ajoute 1 à A. VarA= A+1

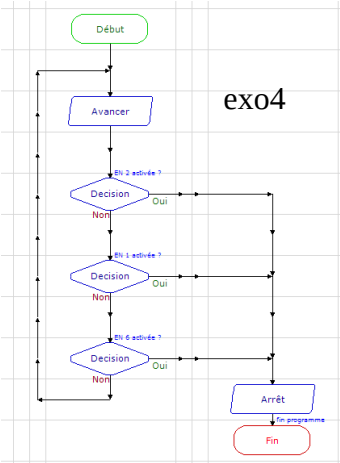


On regarde si la variable A a atteint le chiffre 4. Si oui les moteurs s'arrêtent, sinon le programme refait la boucle.

Je recopie mon organigramme ici (ou sur feuille annexe) :



Exercice 4 :



A) Que fait le robot ? ……....

……..…

B) Expliquer l'instruction « C6=1 » dans le bloc « décision » : ……

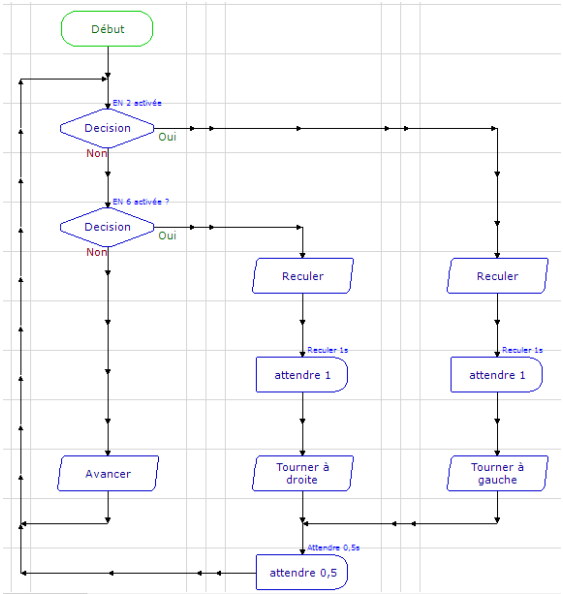
……..…

C) Quelle est la condition pour que le robot s'arrête ?

……..…

Exercice 5 :

A : ……

……..…

B : je recopie le programme sur bloockly :