



Le capteur à ultrasons mesure la distance qui le sépare d'un obstacle passé devant le robot.

La proposition de programme s'arrête à 10 cm d'un obstacle et ralenti si la distance est comprise entre 10 et 20cm.

```
Lorsque le mBot(mcore) démarre
pour toujours
  définir Distance à distance mesurée par le capteur ultrasons du port3
  si Distance > 20 alors
    avancer à 100 % de puissance
  sinon
    si Distance < 10 alors
      stopper le mouvement
    sinon
      avancer à 50 % de puissance
```