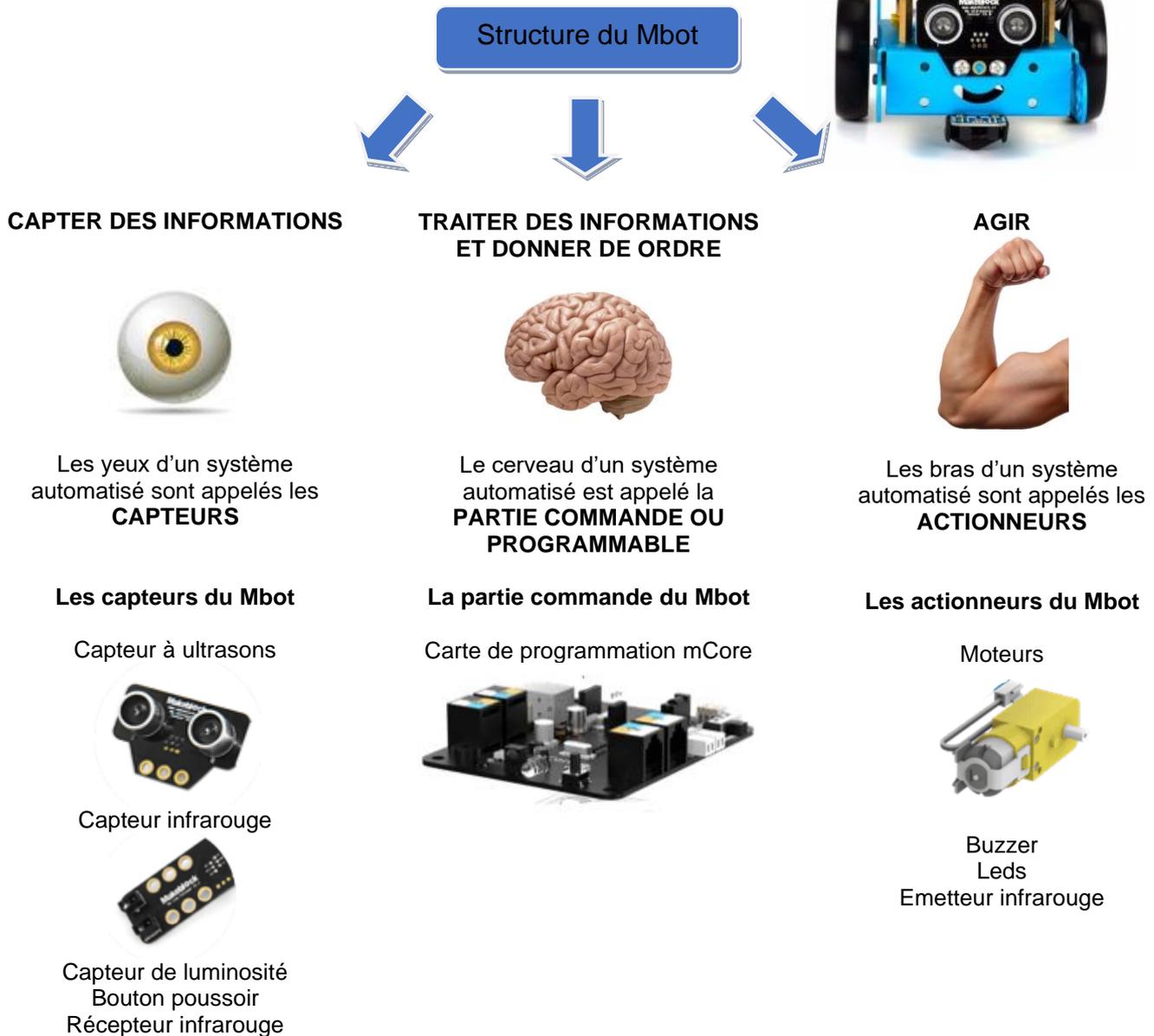


Compétences travaillées

Comprendre et traduire en un algorithme en langage naturel le programme associé à une fonctionnalité d'un OST. Modifier les paramètres d'un programme et identifier ou évaluer ses effets en termes de fonctionnalité. Analyser un programme simple fourni et tester s'il répond au besoin ou au problème posé. Modifier un programme fourni pour répondre au besoin ou à un problème posé. Réaliser et mettre au point un programme simple commandant un OST.

Comment Mbot peut détecter et éviter un obstacle ?



Quels sont les éléments qui permettent au Mbot de détecter et d'éviter un obstacle ?

Capteur : **Partie commande :** **Actionneur :**

J'écris mon programme dans Mblock et je l'implante dans mon Mbot

Mblock est un logiciel de **programme par block** (comme Scratch) qui va nous permettre **d'implanter** nos **programmes** dans le robot **Mbot**.

• Ouvrez le fichier "Evitement Niveau1"

L'ordinateur reconnaît le format du fichier et ouvre le logiciel Mblock

• **Implanter** le programme dans votre robot Mbot

Ressource : "**Robot Implanter**"

• Testez votre programme avec le robot.

• Si le programme ne répond pas à votre besoin, appuyez-vous sur votre organigramme pour le modifier et le tester à nouveau.

Critères de réussite :

Mon robot est capable d'éviter un obstacle placé sur sa trajectoire et de reprendre sa route dans la même direction.