
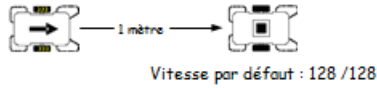


|                |                                 |   |
|----------------|---------------------------------|---|
| <b>3ème</b>    | <b>Minirobot</b>                | <br>Robot N° : ..... |
| Classe : ..... | <b>Fiche eleve S3 – S4 - S5</b> |   |

### S3 Programmation Sans capteur

**Essai 1.** - Se déplacer en ligne droite sur une distance donnée

Ajuster les vitesses pour aller droit à 80, 128, 200 et compléter le tableau ci-dessous



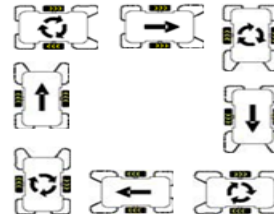
| Vitesse     | Tps pour 0,5 m | Trajectoire bonne ? | Tps pour 1 m | Trajectoire bonne ? |
|-------------|----------------|---------------------|--------------|---------------------|
| Lente 80    |                |                     |              |                     |
| Moyenne 128 |                |                     |              |                     |
| Rapide 200  |                |                     |              |                     |

**Essai 2.** - Avancer, Tourner à droite, avancer, tourner à gauche, reculer

**ESSAI 2 REUSSI OUI /NON**

**Essai 3.** - Tourner à un angle donné : 90°

| Robot N° | Tps | Tps |
|----------|-----|-----|
| 90° à Dr |     |     |
| 90° à G  |     |     |



**ESSAI 3 REUSSI OUI /NON**

### S4 Programmation avec les capteurs de contact

**Recherche 1.** - Détection d'un obstacle puis arrêt

1.1 N° des entrées

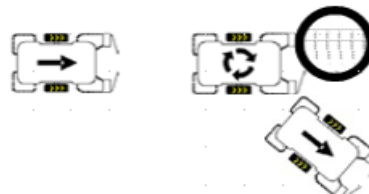
|                | N° des entrées |
|----------------|----------------|
| Capteur Gauche |                |
| Capteur Droite |                |



**Recherche 1 REUSSI OUI /NON**

**Recherche 2.** - Détection d'un obstacle et l'éviter pour continuer à avancer

|                  | Evitement côté |        |
|------------------|----------------|--------|
| Contact à droite | Droit          | Gauche |
| Contact à gauche | Droit          | Gauche |



| Temporisation des pauses | Milli seconde |
|--------------------------|---------------|
| Marche arrière           |               |
| Rotation                 |               |

**Recherche 2 REUSSI OUI /NON**

3ème

Classe : .....

Nom : .....

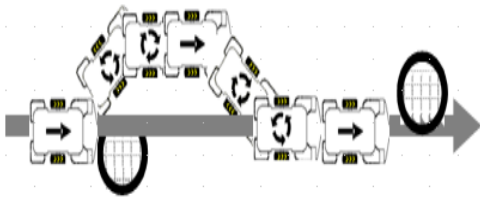
Minirobot

Fiche eleve S3 – S4 - S5



Robot N° : .....

**Défi 1 – détection d’un obstacle, le contourner puis continuer en suivant un chemin**



Début

---



---



---



---



---



---



---



---

Défi1 REUSSI OUI / NON

**S5 Programmation avec le capteur à ultra sons**

**Exercice 1. - Détection d’un obstacle puis arrêt**

**Exercice 1 REUSSI**

**OUI / NON**

Valeur à donner à B3 pour un distance donnée

Complétez le tableau

| Robot N° | 5 cm | 20 cm | 50 cm |
|----------|------|-------|-------|
|          |      |       |       |
|          |      |       |       |

**Exercice 2. - Détection d’un obstacle puis l’éviter**

**Défi 2. - Détection d’un obstacle puis le contourner tantôt à droite et tantôt à gauche**

**Exercice 2 REUSSI**

**OUI / NON**

**Défi 2 REUSSI**

**OUI / NON**

Début

Début

---



---



---



---



---



---



---



---



---



---



---



---



---



---



---



---