

Maintenant que vous savez suivre une ligne, nous allons réaliser un parcours plus complexe :

- **Comment s'arrêter (pour faire une course), repartir en récupérant l'itinéraire, tout en respectant le code de la route ?**

**Activité N1 : Connecter le robot à l'ordinateur.**

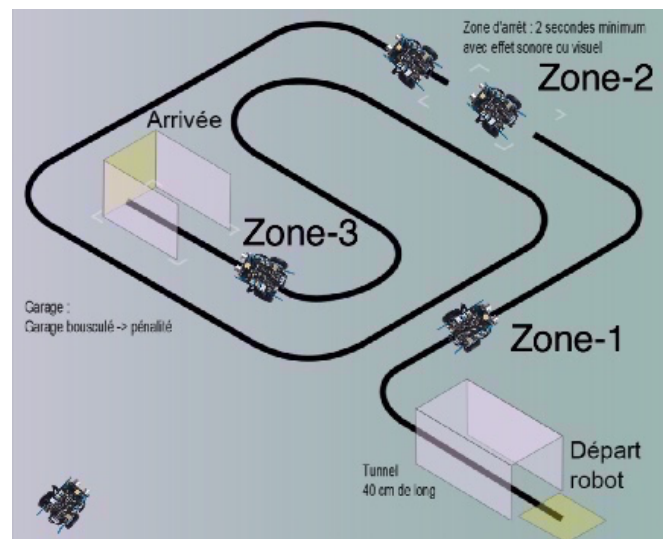
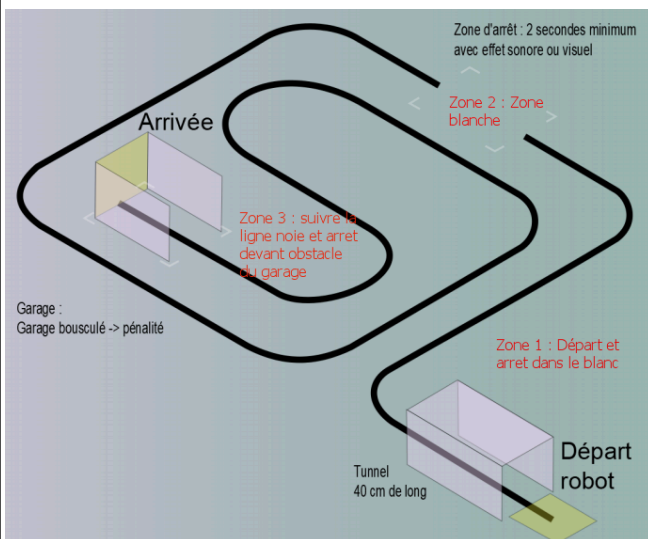
-1- Utiliser la fiche précédente intitulée **séquence n°1 / Séance n°1** : Déplacements de base, jusqu'à l'étape 5, pour connecter le robot à l'ordinateur.

**Activité N3 / N4 : Utiliser le capteur suiveur de ligne pour avancer et réaliser un virage à droite et à gauche.**

-1- **Ouvrez votre fichier de travail des semaines précédentes :**



**Détails du parcours complexe à réaliser :**



**-2- Programmez votre robot pour :**

- **S'arrêter en plein milieu de la zone blanche. (zone 2 sur le schéma)**
- **Attendre deux secondes en éclairant en rouge et repartir.**
- **Repartir en récupérant la ligne noire.**
- **Testez, validez ou modifiez votre script.**
- **Sauvegardez dans votre dossier perso sur le serveur ou sur clé USB.**

Lorsque le mBot(mcore) démarre

attendre jusqu'à sur appui du bouton Carte pressé ?

Blocs à utiliser :

le capteur de suiveur de ligne port 2 détecte noir côté gauche ?

le capteur de suiveur de ligne port 2 détecte noir côté droit ?

si alors

avancer à 50 % de puissance

avancer  
reculer  
tourner à gauche  
tourner à droite

cliquez pour choisir un déplacement

attendre jusqu'à

répéter jusqu'à

**-3 - Programmez votre robot pour :**

- **Éclairer en bleu quand vous avancez sur la ligne noire ou à l'arrêt.**
- **Éclairer en vert quand vous tournez à gauche ou à droite.**
- **Éclairer en blanc quand vous recherchez la ligne noire.**

**Conclusion avec l'enseignant :**