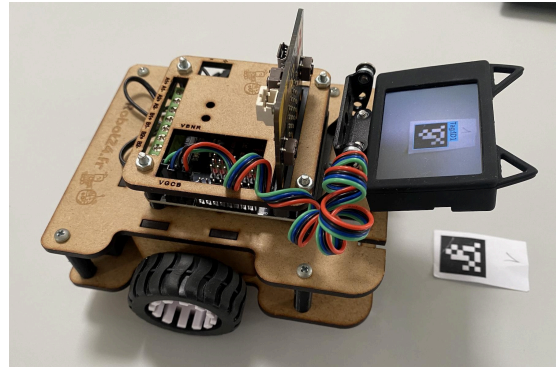


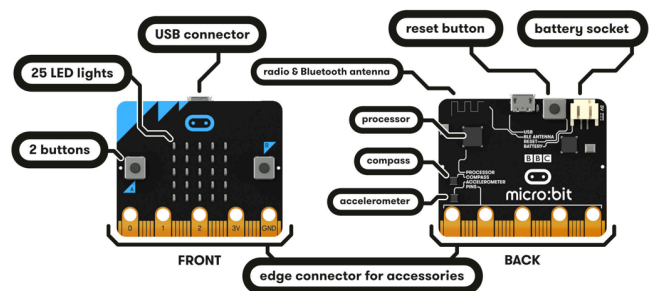
Nous avons vu que nous devons programmer un robot 100% autonome capable de se rendre chez les clients et de choisir le bon parcours dans la ville pour aller à l'endroit demandé en toute sécurité.

Dans un premier temps, nous devons comprendre comment programmer la carte micro:bit, "cerveau" de notre futur robot.



1- La carte micro:bit - l'interface makecode

1 - Lire la première page de la ressource de présentation de la **carte micro:bit** et répondre à l'oral aux questions du professeur.



https://docs.google.com/presentation/d/1O20z7GO9UU6Eqh6eqCRqpSi0bB8Q6Wlo_1mkEz5tWRI/edit?usp=sharing

2- Lancer l'interface makecode :

2.1- Dans le navigateur Edge ou Chrome lancer l'interface Makecode micro:bit.
<https://makecode.microbit.org/>



2.2- Lancer un nouveau projet

2.3 - Nommez le découverte micro:bit

Créer un projet 🍌🍌🍌

Donnez un nom à votre projet.

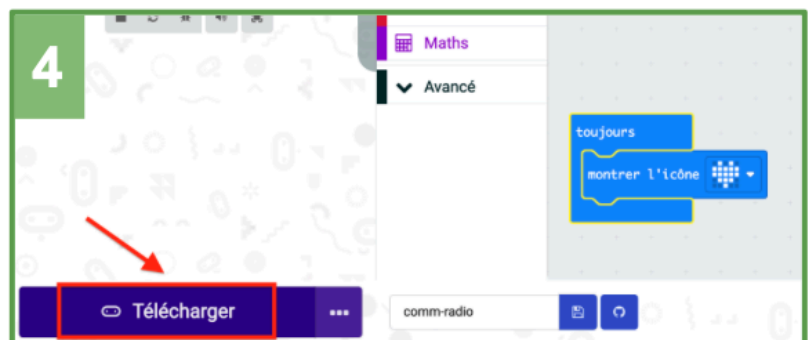
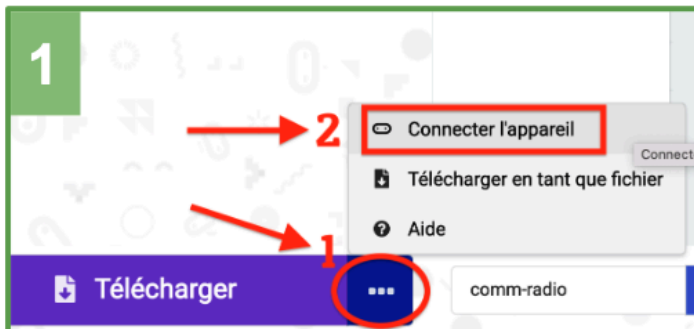
decouverte microbit

> Options de code

Créer ✓

3 - Connecter la carte micro:bit à l'ordinateur et réaliser la procédure d'appairage.

**Connecter la carte micro:bit à l'ordinateur (chrome ou edge)
pour télécharger un fichier directement dans la carte.**



2- Découverte des capteurs et des actionneurs.

2.1 -Piloter l'écran à l'aide des capteurs de base : Bouton A et B

Programmer les 2 algorithmes suivants :

- Quand le bouton A est pressé dessiner le dessin d'un point d'interrogation.
- Quand le bouton B est pressé, où voulez- vous aller ?

Tester le programme sur la carte 👍

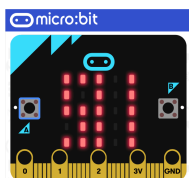


2.2 - Mini projet :

Programmer la carte pour qu'elle affiche :

- la flèche ↑ quand la carte est inclinée en avant.
- La flèche ↓ quand la carte est inclinée vers l'arrière.
- La flèche → quand la carte est inclinée vers la droite.
- La flèche ←





Informatique et programmation
Modélisation et simulation des objets et systèmes techniques

UrbanFlow - Projet AutoGo
Rappel - La carte micro:bit

STI Technologie

CYCLES 2 3 4