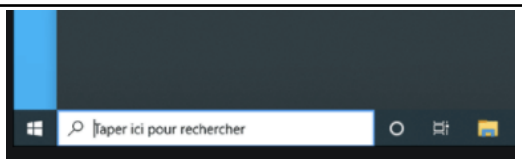
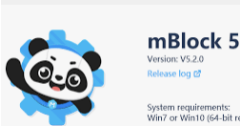
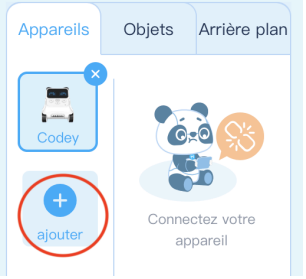
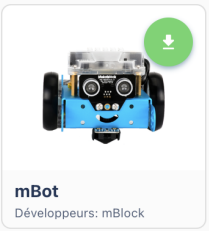
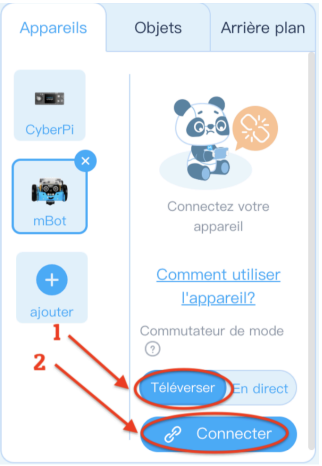
STI Technologie	Fiche élève	Voiture Autonome / La voiture sans conducteurs Comment réaliser un parcours complexe avec une voiture sans conducteurs.	CYCLE 4 5 4 3

Maintenant que vous savez Réaliser un parcours complexe, nous allons finir le parcours pour rentrer au garage :

Comment détecter le garage pour donner l'ordre au robot de s'arrêter ?

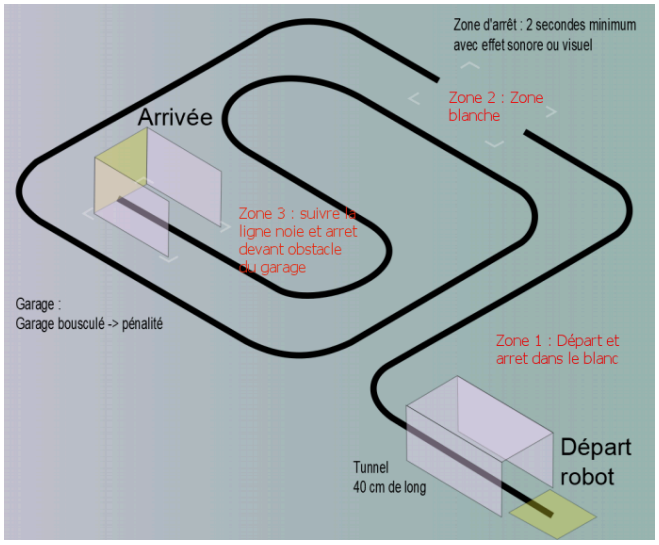
Activité 1 N1 : Connecter le robot à l'ordinateur **-1-** Sur votre ordinateur, dans la barre de recherche • **tapez mBlock** • puis lancez le logiciel **mBlock v5.3**	 
-2- Dans mblock, choisir " **Ajouter un appareil** " puis **cliquez** sur **mBot** et validez par **OK**. **-3- Choisir** l'option " **Téléverser**" sous windows , puis **Connecter**. **-4 - choisir le port COM le plus élevé puis cliquer à nouveau sur " connecter. "**	  

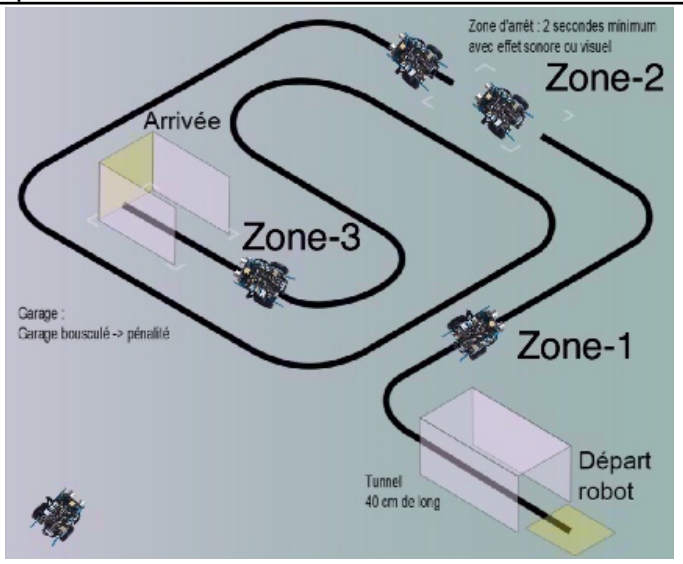
Nom :
Prénom :

Classe :

Activité 2 N3 / N4 : Utiliser le capteur Ultrason pour détecter le fond du garage

Vous devez ouvrir votre fichier de travail des semaines précédentes.





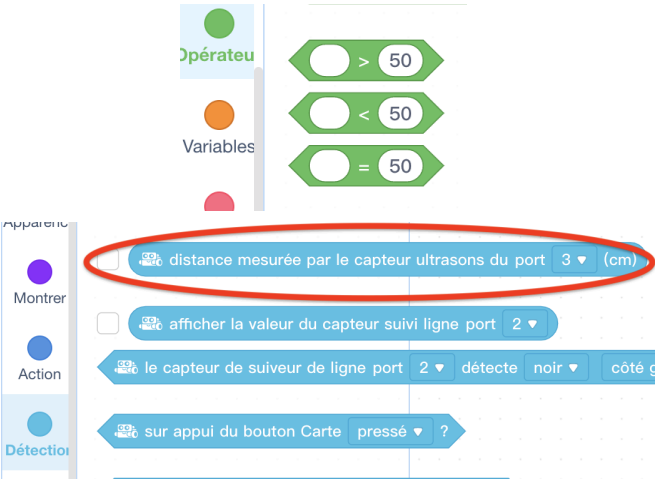
-1- Rendez vous sur le robot de test pour visualiser la valeur mesurée par la capteur ultrason du robot.

Demandez un capteur et fixez le sur le robot.

Connectez le capteur au port 3 du mbot.

-2- Programmez votre robot pour :

- ***S'arrêter dans le garage au moins 2 secondes (zone 3 sur le schéma)***
- ***Faire demi-tour et se garer à nouveau dans le garage.***
- ***Testez, validez ou modifiez votre script.***



Nom :
Prénom :

Classe :

• ***Sauvegardez** dans votre dossier perso sur le serveur ou sur clé.*	

Conclusion : Avec le professeur.