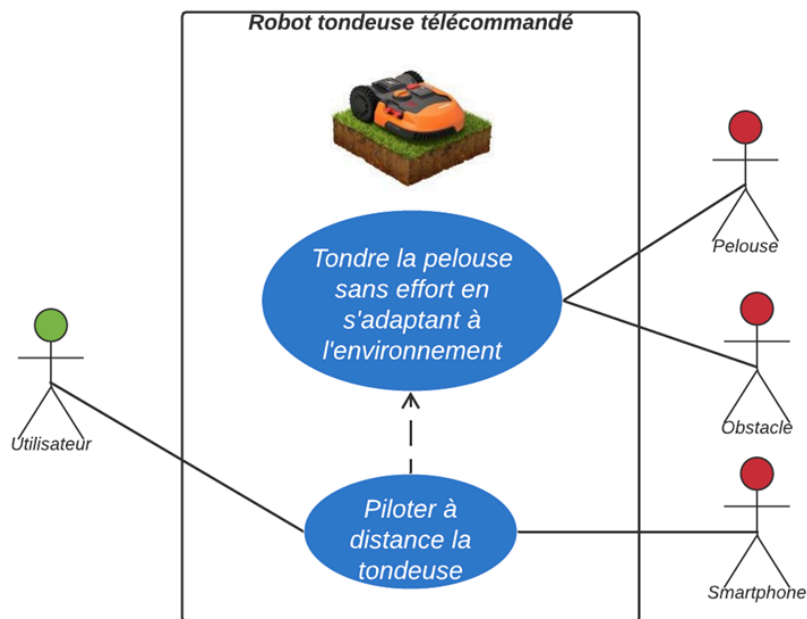




1.1 - Comment faire pour piloter à distance ce robot tondeuse ?

1.2 - Que signifie dans ce cas-là : "s'adapter à l'environnement" ?

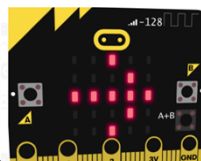
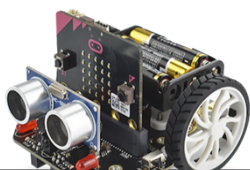
Je sais définir le rôle du prototypage rapide.

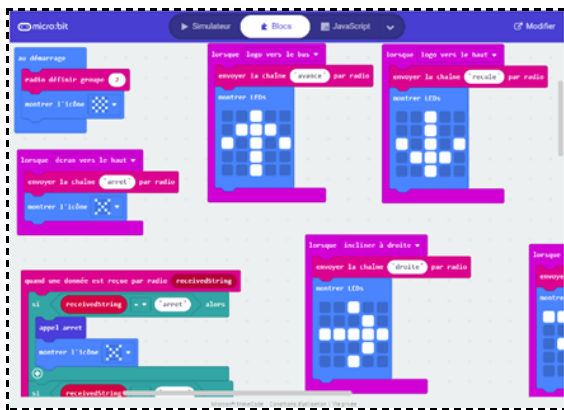
2.1 - Selon-vous, qu'est-ce que le prototypage rapide ?



Activité 2 (N3 et N4) : Comment programmer un prototype ?

Dans notre cas, nous allons utiliser un robot Maqueen pour **modéliser** le robot tondeuse. Il sera équipé d'une carte micro:bit pour **appliquer le programme**, ainsi que d'une seconde carte pour **simuler** le pilotage à distance grâce au smartphone.

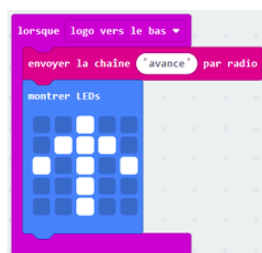




Nous vous proposons d'utiliser le logiciel MakeCode de Microsoft.

Vous allez devoir vous connecter sur ce logiciel : <https://makecode.microbit.org/>

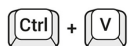
3.1 - Selon-vous, quelle série de bloc permet de faire avancer le robot tout droit ? (Cocher la bonne réponse)



3.2 - En parcourant le programme, que constatez-vous à propos des déplacements ?



En utilisant la fonction dupliquer, complétez le programme en vous appuyant sur le bloc de direction « Avance » pour réaliser les déplacements dans toutes les directions : Droite, Gauche, Recule.



3.2 - Complétez les programmes suivants après les avoir complété sur le logiciel :



4.1 - Testez le programme en condition réelle, que pouvez-vous en conclure ?

4.2 - Proposez une modification à appliquer pour que chaque robot ne soit piloté que par une seule télécommande ?

Nom :

Prénom :

Groupe :

Classe :

Date :

Rôle :