

Fiche élève

#### Voiture Autonome / La voiture sans conducteurs

Comment assurer les déplacements de base d'une voiture sans conducteurs.





Maintenant que vous savez rouler en toute sécurité, sans tomber dans un ravin... Vous allez tenter de répondre à une des fonctions principales de la voiture sans conducteur :

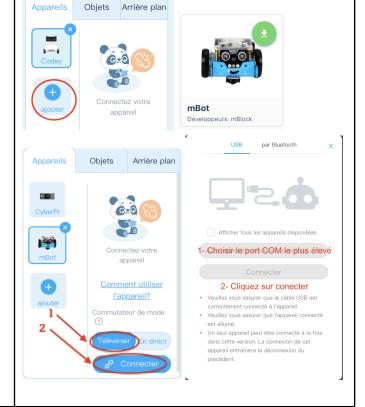
Comment se déplacer de manière autonome d'un point A à un point B (suivre une route) ?

Mais comment suivre une route et réaliser un virage à droite et à gauche ?

### Activité 1 N1 : Connecter le robot à l'ordinateur

- **1-** Sur votre ordinateur, dans la barre de recherche l'explorateur de fichiers
  - Allez dans Ma classe \ documents en consultation \ voiture autonome \
  - puis double cliquez sur le fichier mBlock-base
- -2- Dans mblock, choisir " Ajouter un appareil " puis cliquez sur mBot et validez par OK.
- -3- Choisir l'option "Téléverser", puis Connecter.
- -4 choisir le port COM le plus élevé puis cliquer à nouveau sur " connecter. "







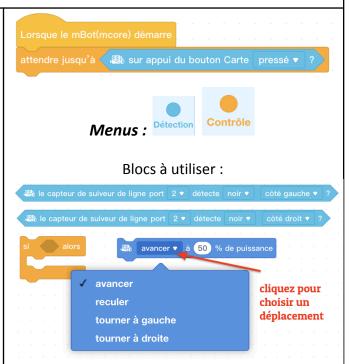
Nom : Prénom : Classe:



# Activité 2 N2/ N3 : Utiliser le capteur suiveur de ligne pour avancer et réaliser un virage à droite et à gauche

#### -1- Programmez votre robot pour :

- Avancer sur la ligne noir.
- tourner à droite quand la ligne tourne à droite.
- Téléversez votre script dans le robot
- Testez, validez ou modifiez votre script.
- Sauvegardez dans votre dossier perso sur le serveur ou sur clé.



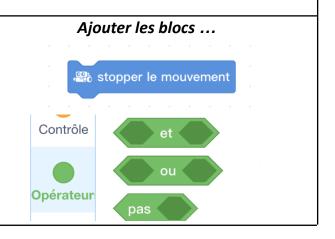
#### -2 - Programmez votre robot pour :

- Avancer sur la ligne noir.
- tourner à gauche quand la ligne tourne à gauche.

## Activité 3 N4 : Utiliser le capteur suiveur de ligne pour s'arrêter à la fin de la ligne :

## -1- Programmez votre robot pour :

- Suivre la route.
- S'arrêter à la fin de la route.





Nom : Prénom : Classe:

Conclusion : Voir fiche de synthèse suivre une route.



Nom : Prénom : Classe: