

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 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 Ultrason pour détecter le fond du garage

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



-2- **Observez sur le robot de test la valeur mesurée par le capteur à ultrason du robot.**

Demandez un capteur et fixez le sur le robot si celui-ci n'en possède pas déjà un.

Connectez le capteur au port 3 du mBot.



-3- **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.**
- **Sauvegardez dans votre dossier perso sur le serveur ou sur clé.**

