

	Fiche ressource	Séquence n° 3 / Séance n° 5 Intitulé de l'activité : <i>Rentrer au garage.</i>	CYCLE 4 <div> <div>5</div> <div>4</div> <div>3</div> </div>
---	-----------------	--	---

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 la 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.**

