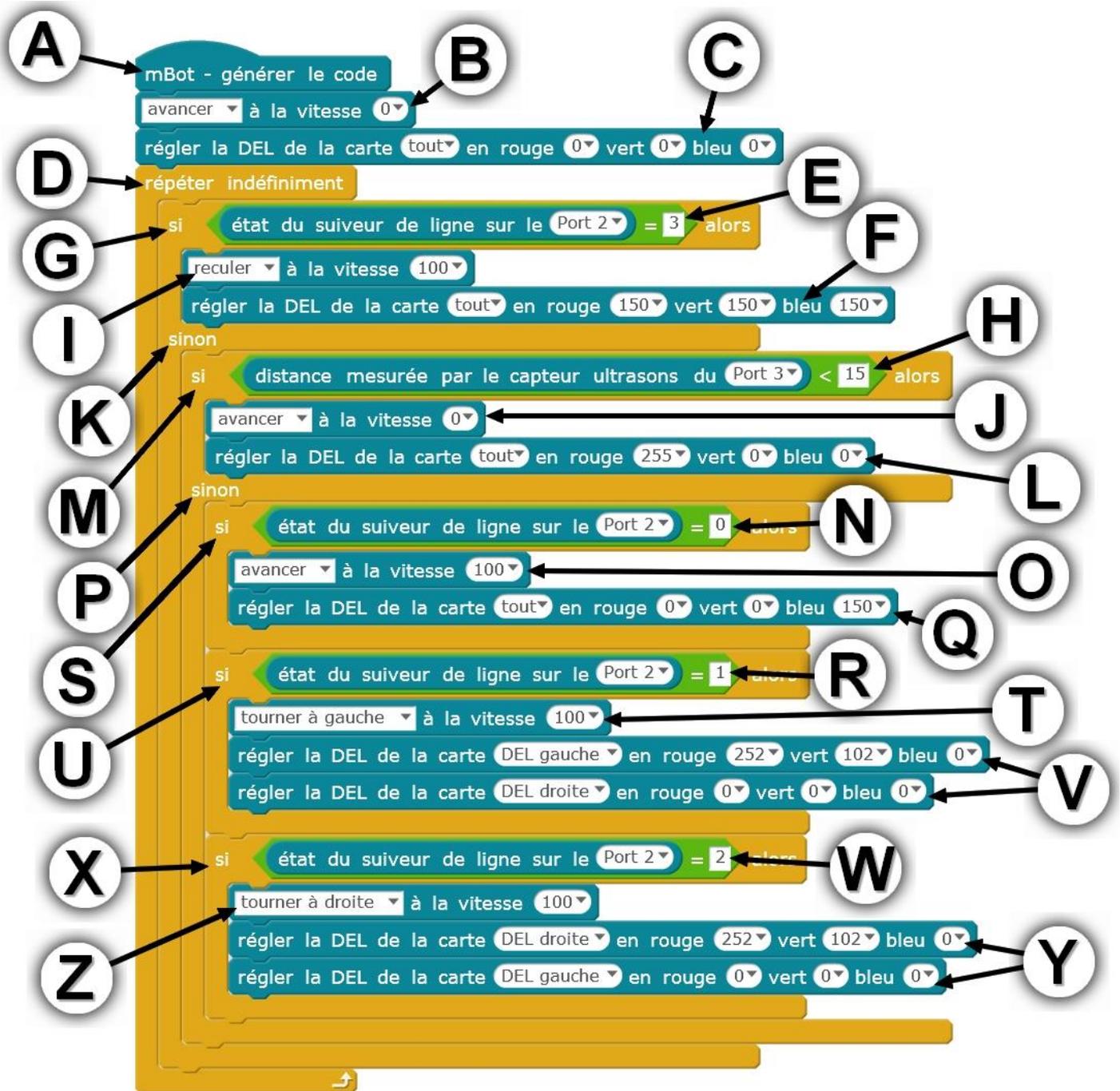


Voici un exemple de programme permettant au robot mBot de suivre une ligne noire. Associez chaque partie du programme à son explication. Attention aux pièges !



Retrouvez la phrase cachée !

9	2	17	12	14	1

3	25

3	17	23	20	1

20	28	17	14	1

N°	Explications	Repère
1	Lorsque le capteur se trouve sur une surface blanche, il envoie ce code.	
2	On teste pour savoir si le robot n'est pas trop à droite de la ligne noire.	
3	On allume en rouge les deux LED du robot.	
4	On donne l'ordre au robot de pivoter vers sa droite.	
5	On éteint les deux DEL du robot.	
6	Cela correspond à la distance (cm) en dessous de laquelle on stoppe le robot.	
7	Dans cette partie, on va tester les cas où le robot ne doit pas reculer.	
8	La vitesse du robot est augmentée progressivement.	
9	On teste pour savoir si le robot est bien sur sa ligne.	
10	Lorsque le capteur gauche quitte la ligne noire, il envoie ce code.	
11	On contrôle constamment l'état des capteurs.	
12	Seule la LED gauche est allumée en orange.	
13	On donne l'ordre au robot de s'arrêter car il est trop près d'un obstacle.	
14	Lorsque le capteur droit quitte la ligne noire, il envoie ce code.	
15	On teste pour savoir si le robot n'est pas trop à gauche de la ligne noire.	
16	On fait clignoter la LED droite.	
17	On donne l'ordre au robot de reculer.	
18	Dans cette partie, il n'y a pas d'obstacle gênant.	
19	On donne l'ordre au robot de s'arrêter.	
20	Lorsque le capteur se trouve sur une surface noire, il envoie ce code.	
21	On donne l'ordre au robot de pivoter sur sa gauche.	
22	Seule la LED droite est allumée en orange.	
23	On teste pour savoir si le robot n'a pas perdu sa ligne noire.	
24	On allume en bleu les deux LED du robot.	
25	Cette instruction permet de téléverser le programme dans le robot	
26	On teste pour savoir si un obstacle est présent.	
27	On allume en gris les deux LED du robot.	
28	On donne l'ordre au robot d'avancer.	