



S6 (séance 4) : Comment rendre autonome un robot ? **Fiche bilan**

Rappel des différents blocs utilisés lors de cette séquence et présents dans la bibliothèque d'instructions

Votre programme commencera par l'un de ces trois blocs.

Fonctions

- mBot - générer le code
- état du suiveur de ligne sur le Port 2
- distance mesurée par le capteur ultrasons du Port 3
- avancer à la vitesse 0
- régler la DEL de la carte tout en rouge 0 vert 0 bleu 0
- jouer la note C4 Un demi temps

Evénements

- quand [drapeau] est cliqué
- quand la touche espace est pressée

Variables

- Créer une variable
- vitesse
- mettre vitesse à 0
- ajouter à vitesse 1
- montrer la variable vitesse
- cacher la variable vitesse

Contrôle

- attendre 1 secondes
- répéter 10 fois
- répéter indéfiniment
- si alors
- si alors sinon
- attendre jusqu'à
- répéter jusqu'à

Opérateurs

- <
- =
- >

Condition