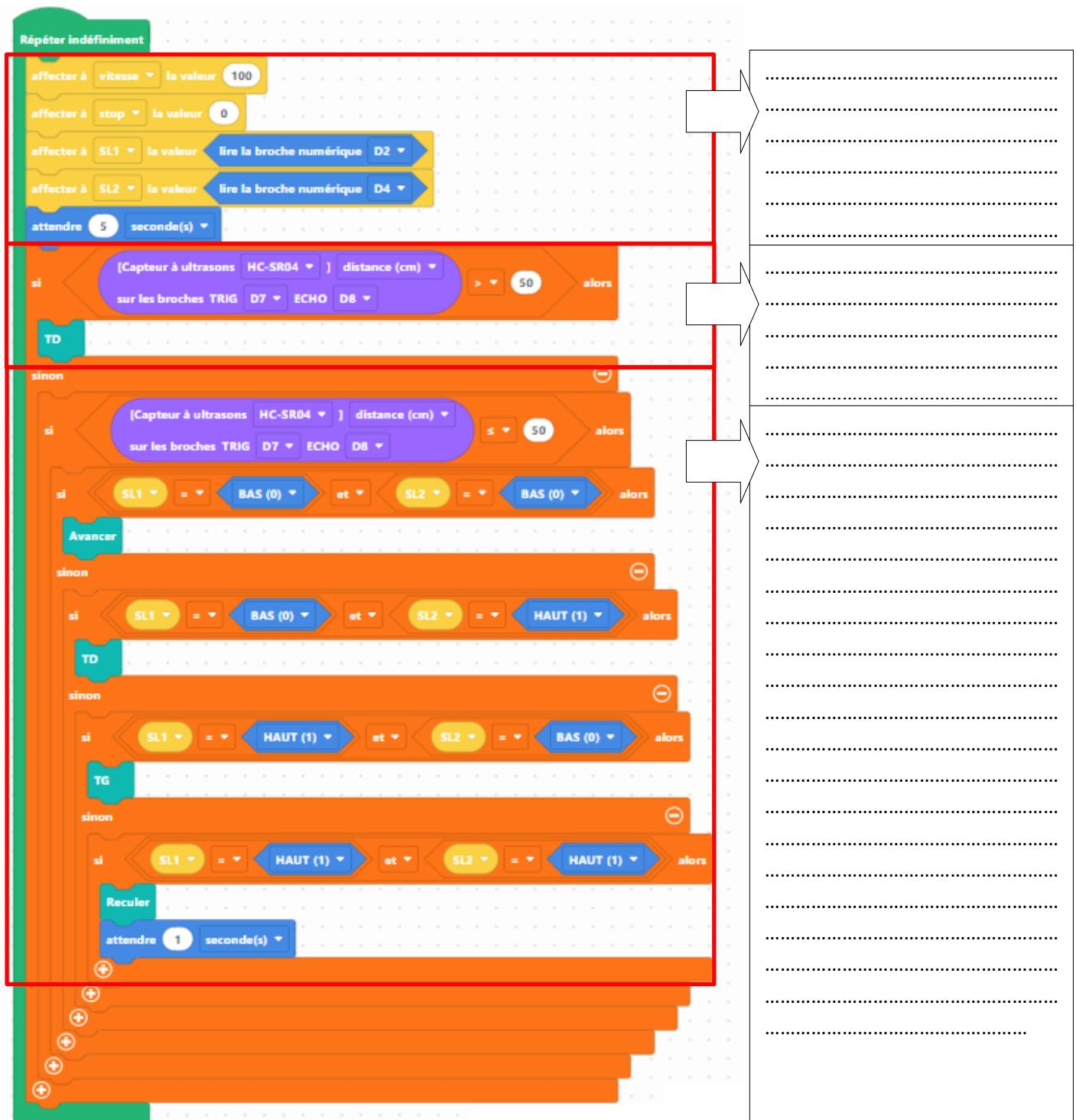


NOM :		Séquence n°3 : L'interaction des capteurs et des actionneurs dans la programmation d'un système réel.
Prénom :		S3-03 Comment faire interagir le capteur infrarouge et de distance pour répondre aux différents scenarii ?
Classe :		Modifier ou paramétriser le fonctionnement d'un objet communiquant.

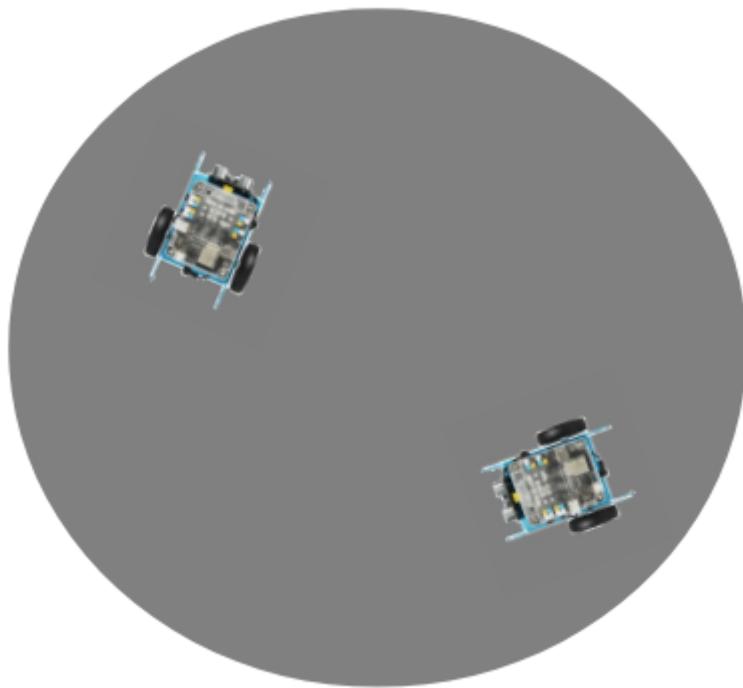
Problématique : Comment programmer le robot afin que les deux capteurs puissent permettre de répondre aux différents scenarii : détecter l'adversaire et éviter de sortir de la piste ?

Activité n°1 : Expliquez ce que vous comprenez des parties entourées du programme proposé.



Activité n°2 : Suivre la ligne noire et le cas échéant contourner l'obstacle en programmant le déplacement du robot avec le capteur de distance.

Dessinez à l'aide de flèches de 2 couleurs différentes (déttection de l'adversaire et éviter une sortie de piste) le parcours réalisé par le robot lorsque vous utilisez le programme décrit dans l'activité n°1 sur l'image suivante :



Améliorez le programme en utilisant les blocs (sous programmes) et en utilisant une variable pour paramétrer les déplacements du robot à l'aide du logigramme suivant :

