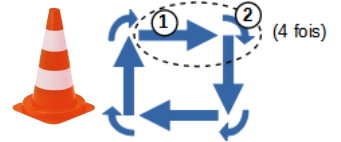


TP1 /Parcours CARRE du robot Maqueen

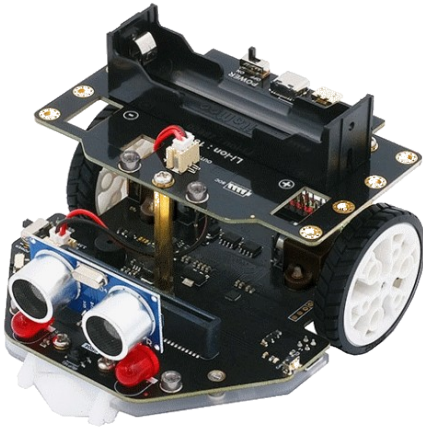
-Les déplacements du robot

Pour contourner un plot



ACTIVITÉ-1-

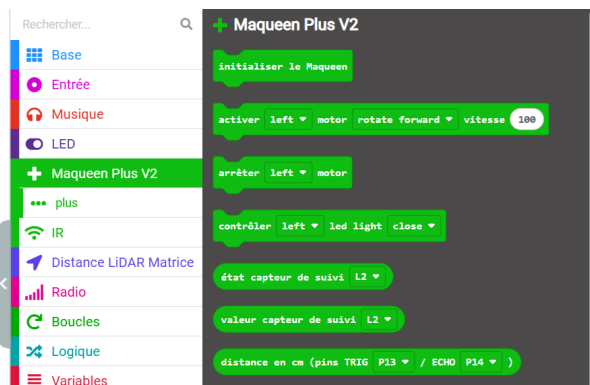
Avancer-S'arrêter-Reculer-Tourner à DROITE-Tourner à GAUCHE-Pivoter sur place



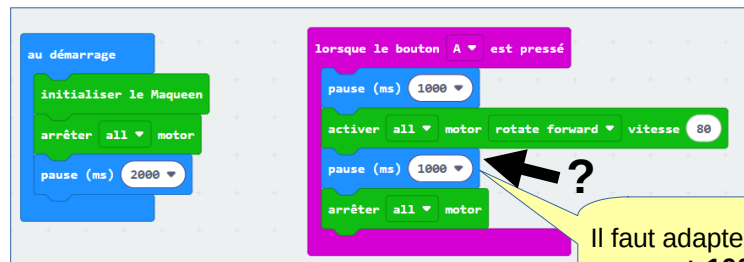
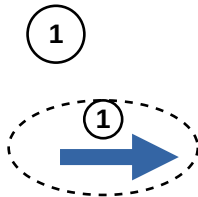
Nom de fichier :
microbit-MaqueenPLUS-V2_de_DEPART

1.1 -Prg initial de gestion des deux moteurs :

(attention à vérifier que les deux moteurs soient réglés pour AVANCER en LIGNE DROITE)



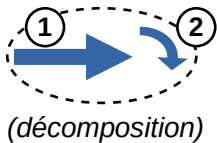
11-AVANCER.hex



Il faut adapter le temps ± 1000 !

1.2 -A vous d'adapter le programme pour chacune des fonctions ?

(121-Arrêter / 122-Reculer / 123-Tourner à DROITE / 123-Tourner à GAUCHE / 124-Pivoter sur place)

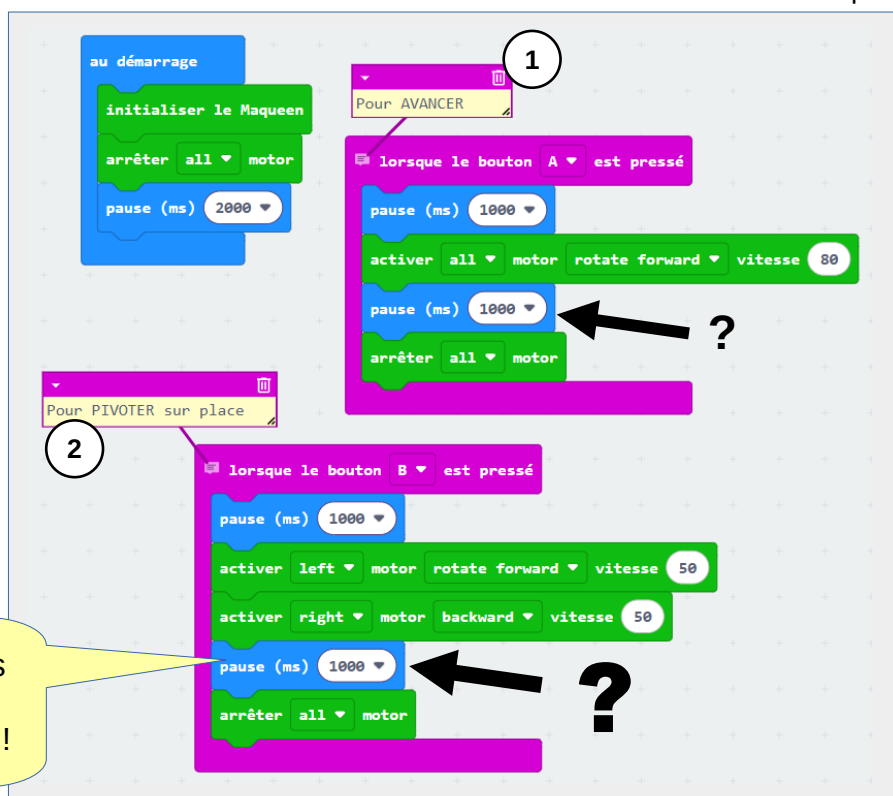


Nom de fichier :
12-AVANCER-PIVOTER.hex



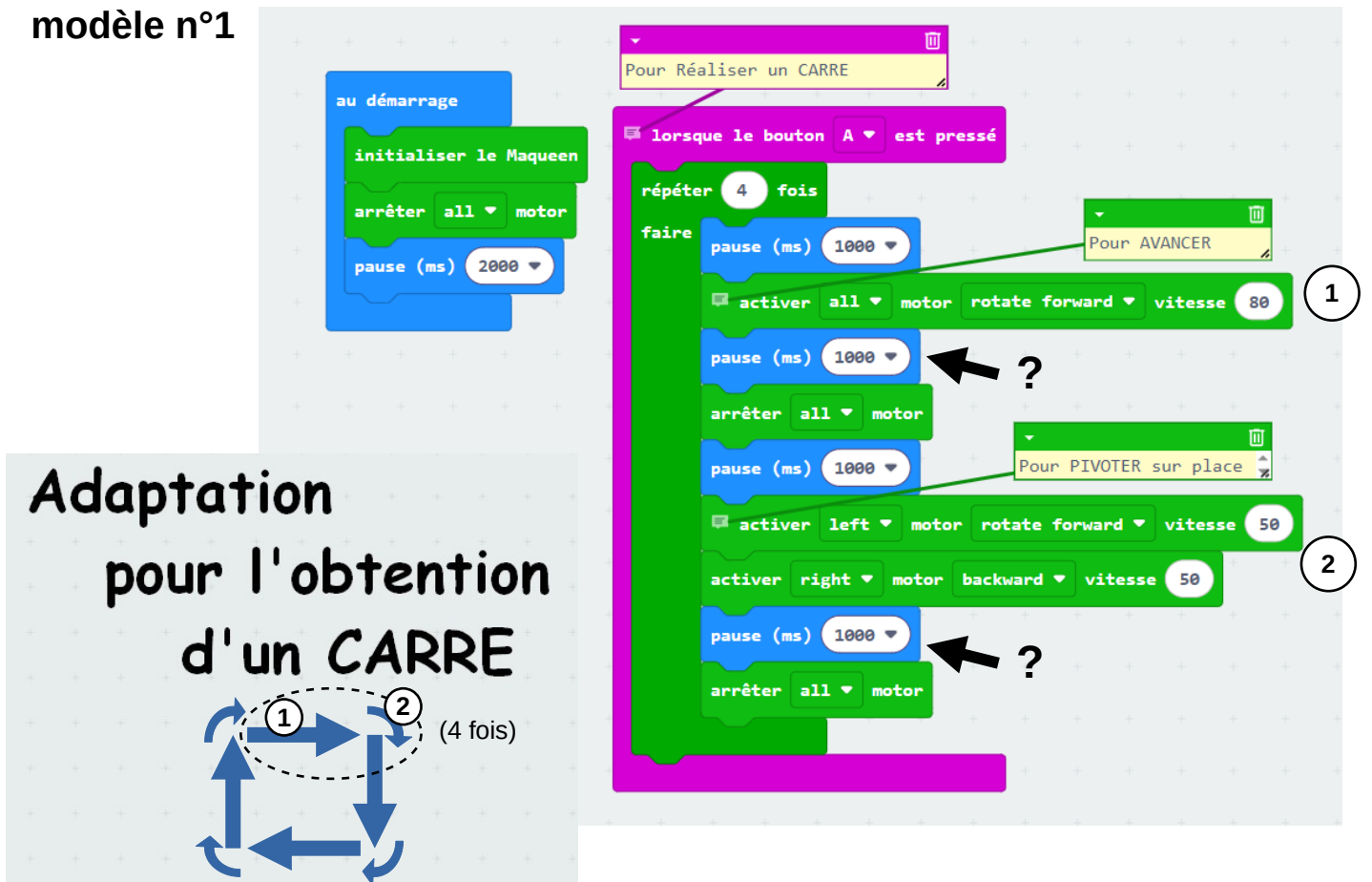
(commande par
Bouton A & Bouton B)

Il faut adapter le temps
du
mouvement ± 1000 !



1.3 -Adaptation du programme pour tracer un carré :

modèle n°1



modèle n°2 (avec sous-programmes)

