

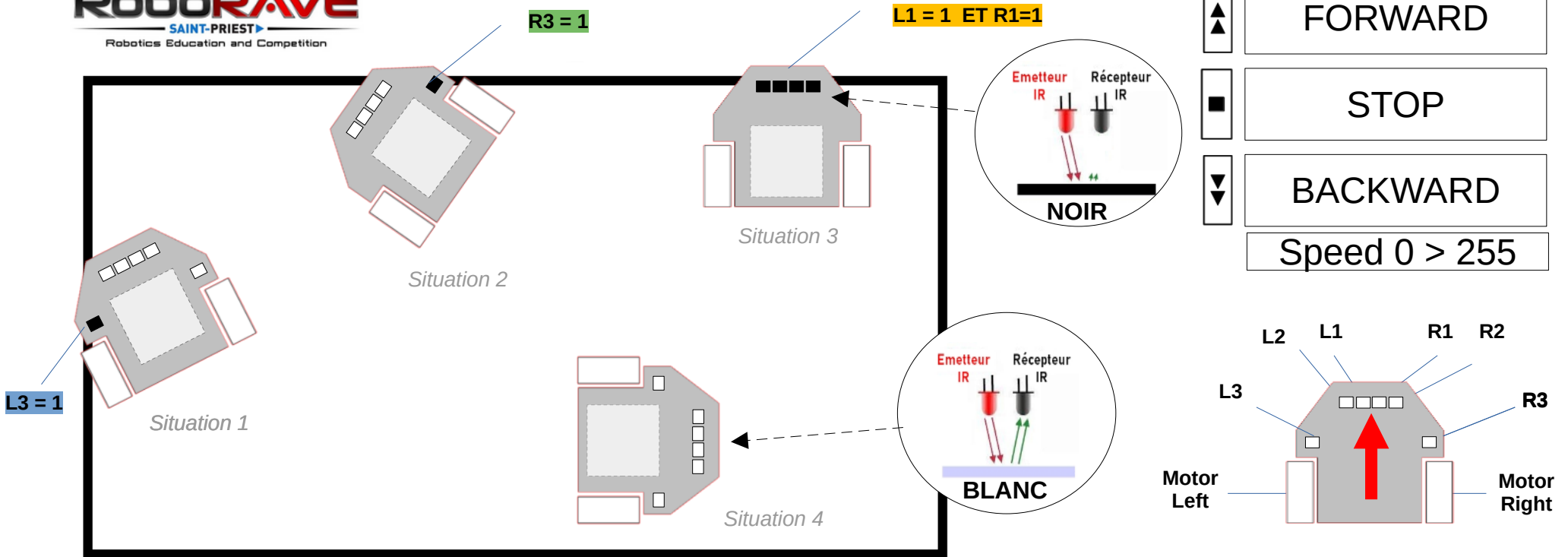


FICHE de TRAVAIL ELEVE Niv2

Nom :

Prénom :

**Se préparer pour le Défi 1 : Comprendre comment le robot se déplace avec uniquement 2 roues motrices**  
 1° Indiquez le sens de rotation des roues par un des symboles : Forward / Stop / Backward ?  
 2° Complétez les cadres détaillants chacune des 4 situations de cette fiche d'activité



**Situation 1 :**

**Si** le capteur de ligne n° ..... = 1 **ALORS**  
 Motor **Right** Direction ..... SPEED .....  
 Motor **Left** Direction ..... SPEED .....

**Situation 3 :**

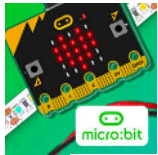
**Si** les capteurs de ligne n° ..... = 1 & n° ..... = 1 **ALORS**  
 Motor **Right** Direction ..... SPEED .....  
 Motor **Left** Direction ..... SPEED .....

**Situation 2 :**

**Si** le capteur de ligne n° ..... = 1 **ALORS**  
 Motor **Right** Direction ..... SPEED .....  
 Motor **Left** Direction ..... SPEED .....

**Situation 4 :**

**SINON**  
 Motor **Right** Direction ..... SPEED .....  
 Motor **Left** Direction ..... SPEED .....

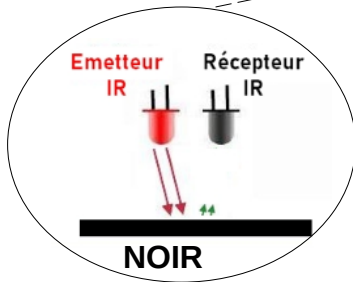
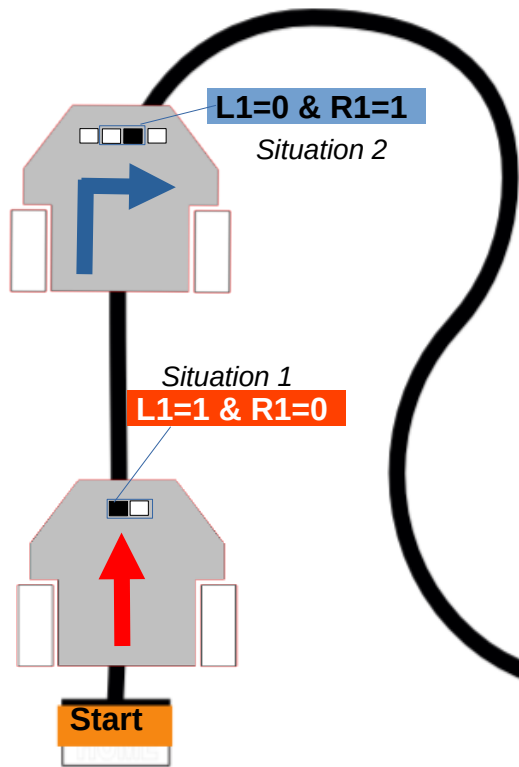


FICHE de TRAVAIL ELEVE Niv2

Nom :

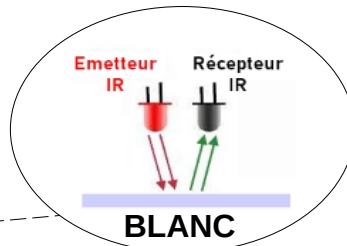
Prénom :

Défi 2 : le robot doit suivre la ligne, en fin de parcours, il doit faire demi-tour et repartir au Début



Situation 4

L2 = 1 & R2 = 1  
Reculer et Faire demi-tour

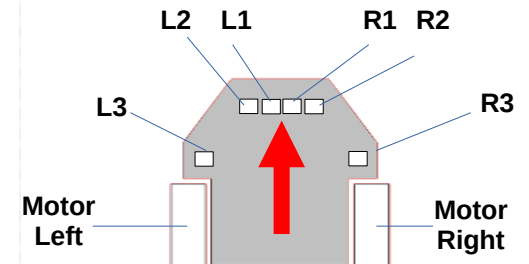


▲ FORWARD

■ STOP

▼ BACKWARD

Speed 0 > 255



Situation 3 :

Situation 1 :

Si le capteur de ligne ..... = 1 & .....= 0 **ALORS**  
 Motor **Right** Direction ..... SPEED .....  
 Motor **Left** Direction ..... SPEED .....

Si le capteur de ligne ..... = 1 & .....= 0 **ALORS**  
 Motor **Right** Direction ..... SPEED .....  
 Motor **Left** Direction ..... SPEED .....

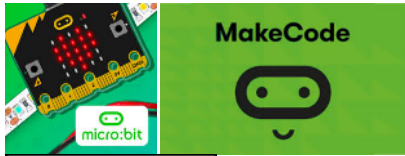
Situation 2 :

Si le capteur de ligne ..... = 0 & .....= 1 **ALORS**  
 Motor **Right** Direction ..... SPEED .....  
 Motor **Left** Direction ..... SPEED .....

Situation 4 :

Si le capteur de ligne ..... = 1 & .....= 1 **ALORS**  
 Motor **Right** Direction ..... SPEED .....  
 Motor **Left** Direction ..... SPEED .....



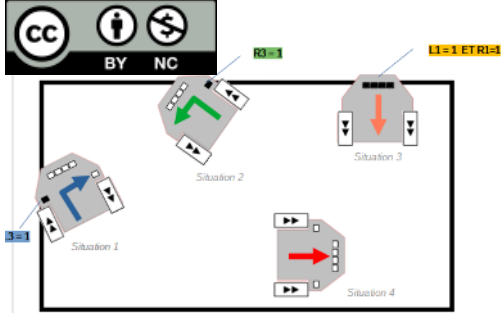


FICHE de TRAVAIL ELEVE Niv2

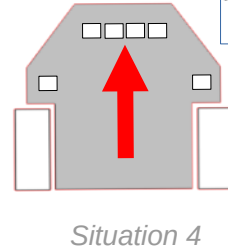
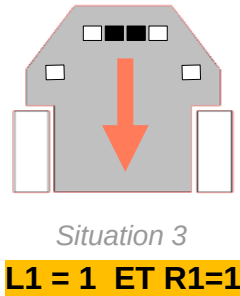
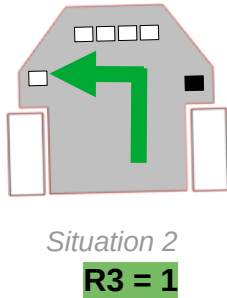
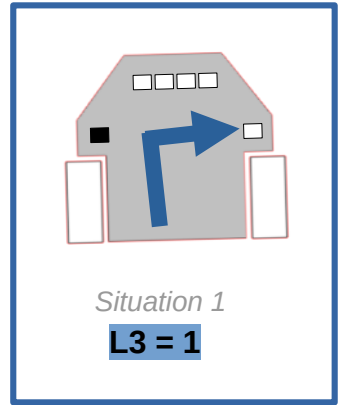
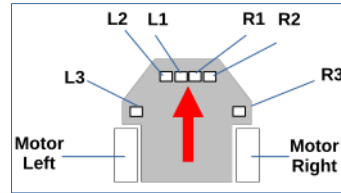
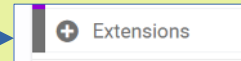
Nom :

Prénom :

Défi 1 : le robot doit se déplacer à l'intérieur du rectangle, sans sortir du rectangle



- 1° Démarrer Navigateur Chrome ou Edge (Pas FireFox)
- 2° [Make Code for Micro:Bit](#)
- 3° +Extensions
- 4° Ajouter l'extension « MaqueenPlus »



```

read line-tracking sensor L1
  motor left direction rotate forward speed 100
  motor right direction backward speed 100

```

Rechercher...

- Base
- Entrée
- Musique
- LED
- Maqueen Plus
- IR
- Radio
- Boucles
- Logique
- Variables
- Maths
- Extensions
- Avancé

si vrai alors

si vrai alors

sinon

Comparaison

0 = 0

0 < 0

0 = 0

Booléen

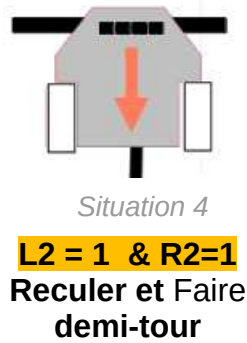
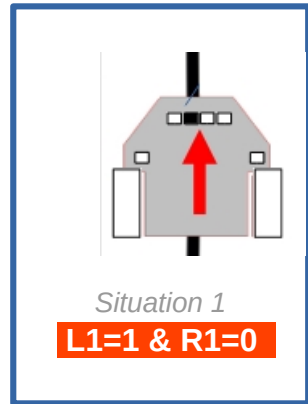
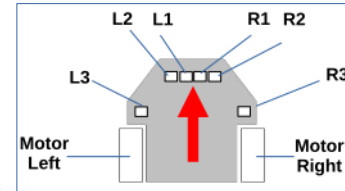
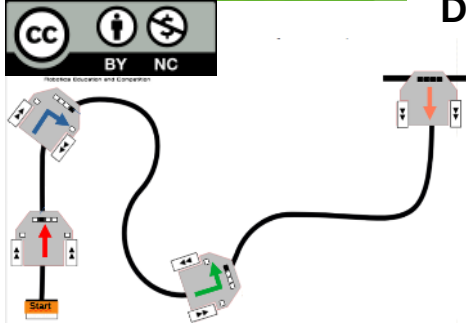
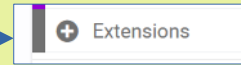
et

Blocs à utiliser



Défi 2 : le robot doit suivre la ligne, en fin de parcours, il doit faire demi-tour et repartir au Début

- 1° Démarrer Navigateur Chrome ou Edge (Pas FireFox)
- 2° [Make Code for Micro:Bit](#)
- 3° +Extensions
- 4° Ajouter l'extension « MaqueenPlus »



```

read line-tracking sensor L1
  motor left direction rotate forward speed 100
  motor right direction backward speed 100
  
```

Rechercher...  
 Base  
 Entrée  
 Musique  
 LED  
 + Maqueen Plus  
 IR  
 Radio  
 Boucles  
 Logique  
 Variables  
 Maths  
 Extensions  
 Avancé

si vrai alors  
 si vrai alors  
 sinon  
 Comparaison  
 et

Blocs à utiliser