Programmation du robot mBot

SFC2.2

Nom: Prénom: Classe:

Connexion du robot

Quels sont les avantages de chaque mode de connexion ?

- par câble USB:
- par liaison sans fil:

Activité 1

- 1.1 Quelle est la séquence de couleurs affichées par le robot au début de son programme ?
- 1.2 Après le premier Bip, le robot pivote. Comment fait-il pour tourner sur lui-même?
- 1.3 Après le second Bip, comment fait-il pour tourner?

Activité 2

2.1 Lequel de ces 2 programmes fonctionne le mieux ? (Testez-les sur le robot)

```
quand la touche flèche de droite ▼ est pressée

quand la touche tourne à -50 % de puissance, roue droite à 50 % de puissance

quand la touche flèche de gauche ▼ est pressée

roue gauche tourne à -50 % de puissance, roue droite à 50 % de puissance
```

2.2 Observez-vous un comportement différent sur le robot entre ces 2 programmes ? (Testez-les sur le robot)

```
quand la touche flèche du bas ▼ est pressée

quand la touche flèche du bas ▼ est pressée

quand la touche flèche du bas ▼ est pressée

roue gauche tourne à -50 % de puissance, roue droite à -50 % de puissance
```

Quel mode faut-il sélectionner lorsque l'on utilise :

- le câble USB:
- le module sans fil :