

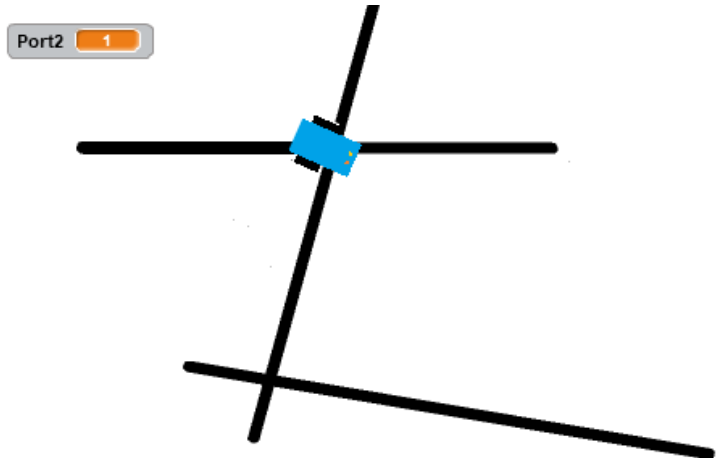
Simulation - Phase 4 : Hors du garage, tourner à une intersection avec suiveur de ligne.

Pour cette phase, plus de box à nouveau!
En pratique, pour tourner à une intersection le vrai robot MBot ne dispose pas de

« Tourner à ... de ...° ».

Dans cette phase, MBot prendra à droite à la première intersection puis à gauche à l'intersection suivante, en utilisant son suiveur de ligne.

Pour cette simulation sous scratch, on utilisera tout de même « Tourner à droite de 2° » et « Tourner à gauche de 2° » pour remplacer les « Tourner à droite à la vitesse ... » et « Tourner à gauche à la vitesse ... » de Mblock.



Mission :

Ecrire le bloc « PrendreADroite ». Ce bloc permet à MBot de pivoter sur la droite lorsqu'il est sur une intersection, en utilisant le suiveur de ligne (c'est à dire la valeur de Port2).

Puis de même, écrire le bloc « PrendreAGauche », il permet à MBot de pivoter sur la gauche lorsqu'il est sur une intersection, en utilisant le suiveur de ligne.

Il n'y a que ces deux blocs à compléter. Les autres déplacements de MBot sur la ligne noire sont déjà programmés !

Ouvrir le fichier « MBot_Phase4_eleve » pour compléter le script de MBot.

Enregistrer de suite le fichier dans le répertoire personnel « Maths_Pgm_Scratch » sous le nom « Mbot_Phase4_VosPrenoms ».

Sauvegarder régulièrement.

Instructions autorisées sous scratch :



Rappel : Seule la valeur 2° est permise dans ces instructions de mouvement.

Un coup de pouce à disposition en cas de besoin.

Faire valider cette phase par le professeur.