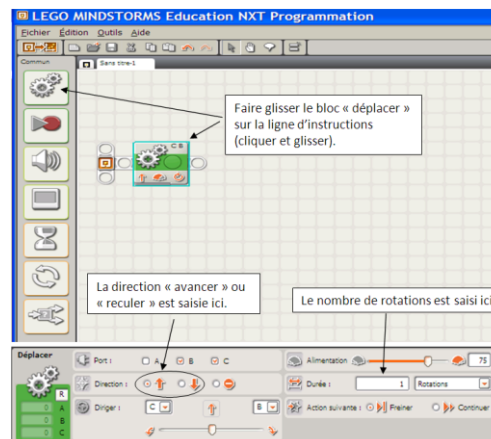




MAT-2101-3

ROBOTIQUE EN MATH

Activité 2: Programmation de base



<http://roboticfga.weebly.com/>

Auteurs :

Richard Painchaud

Gilles Coulombe

Yasmina Benhabib

Mustapha Boudghene Stambouli

1. Survol du logiciel

Un survol du logiciel de programmation sera fait en groupe.

2. Faire déplacer le robot

Après avoir vu la base de la programmation du robot, voici un premier défi de programmation à relever.

Votre robot devra exécuter chacune des instructions suivantes.

Instructions de programmation:

1. Faire avancer le robot de 3 rotations, en ligne droite;
2. Lui faire prendre une pause de 2 secondes;
3. Le faire reculer de 2 rotations, en ligne droite;
4. Faire tourner le robot de 180° en sens antihoraire;
5. Lui faire prendre une pause d'une seconde;
6. Le faire ensuite reculer de 1,5 rotation, en ligne droite;
7. Lui faire émettre un son;
8. Lui faire afficher "Stop".



Retour réflexif

- Quelles ont été vos difficultés lors de cette activité?
- Avez-vous réussi à faire tourner le robot de 180° ? Comment ?
- La démarche pour faire tourner le robot est-elle la même pour les 2 modèles?
- Le robot fait-il la même distance pour le même nombre de rotations demandé, pour les 2 modèles ?
- Existe-t-il d'autres façons de faire tourner le robot de 180° ? Donnez des pistes de solutions