



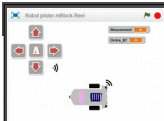
## Comment piloter mon robot tondeuse à partir d'un appareil nomade ?

CYCLE 4

Technologie

CS 5.7 → Analyser le comportement attendu d'un système réel et décomposer le problème posé en sous-problèmes afin de structurer un programme de commande.

CT 1.3 → Appliquer les principes élémentaires de l'algorithmique et du codage à la résolution d'un problème simple.



### Partie 1 - Proposer l'agorithme du pilotage à distance du robot tondeuse

Cette partie consiste à proposer l'algorithme du pilotage à distance d'un robot tondeuse à simuler ensuite dans Scratch en ligne. Chaque mouvement sera géré par un sous-programme.

### Travail à faire

- Lire le problème à résoudre et le fonctionnement attendu du robot dans la partie ressources ;
- Télécharge et enregistre le fichier Robot-Sim-Algo-S1 à partir des ressources ;
- Rends-toi sur le site de l'application en ligne Draw.io : <https://app.diagrams.net> ;
- Ouvre le fichier Robot-Simulator-S1 à partir de l'application en ligne ;
- Modifie le fichier pour réaliser ton algorithme en t'aidant des ressources ;
- Enregistre ton travail sur ton ordinateur et dépose-le en ligne dans travail à faire.

### Ressources



[Fonctionnement attendu](#)



[Robot-Sim-Algo-S1](#)



[Aide vidéo Draw.io](#)



[Algorithme - Compléter](#)

### Aides et coups de pouce