



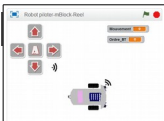
Comment piloter mon robot tondeuse à partir d'un appareil nomade ?

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 2 – Produire le programme de pilotage à distance simulé du robot

Cette seconde partie consiste à programmer le pilotage à distance simulé d'un robot tondeuse à partir de son algorithme.

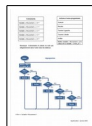
Travail à faire

- Télécharge le fichier Robot-Piloter-mBlock Simuler dans les ressources ;
- Rens-toi sur le site de l'application en ligne Scratch : <https://scratch.mit.edu/> ;
- Clique sur "Créer", puis sur "Fichier" et ouvrir le fichier téléchargé "Load from your computer" ;
- Modifie le fichier pour réaliser le programme de simulation du robot à partir de l'[algorithme](#) du robot à programmer (voir ressources) et teste-le ;
- Enregistre ton travail sur ton ordinateur et dépose-le en ligne dans travail à faire.

Ressources



[Fonc. attendu](#)



[Algorithme](#)



[Aide vidéo Scratch](#)



[Robot-Piloter-mBlock](#)



[Programme - Compléter](#)

Aides et coups de pouce