



Nom prénom :

Classe :

ADAPTATION DE LA SIMULATION AU PROGRAMME



Adapter le programme de la simulation au robot utilisé.

quand est cliqué
 attendre 3 secondes

répéter indéfiniment
 répéter fois

moves forward 20 cm until done
 turns right 90° until done

Gestion des boucles

VALIDATION DU PROGRAMME PAR RAPPORT AU CAHIER DES CHARGES IMPOSÉ



Tracer le parcours que devrait réaliser le robot par rapport la programmation définie.



Le parcours du robot répond-il au cahier des charges imposé ?



Le robot n'a pas touché les cases interdites



Le robot a réalisé le tour du cratère



Le robot a attendu 3 secondes sur la case « base de vie »



Le robot est revenu à la case « Départ » prêt à repartir.
 Le robot termine l'exploration avec bip sonore.



Nom prénom :

Classe :

ADAPTATION DE LA SIMULATION AU PROGRAMME



Adapter le programme de la simulation au robot utilisé.

quand est cliqué
 attendre 3 secondes

répéter indéfiniment
 répéter fois



tourner à gauche 90° jusqu'à la fin

gauche
 droite

avancer 100 cm jusqu'à la fin

Gestion des boucles

VALIDATION DU PROGRAMME PAR RAPPORT AU CAHIER DES CHARGES IMPOSÉ



Tracer le parcours que devrait réaliser le robot par rapport la programmation définie.



Le parcours du robot répond-il au cahier des charges imposé ?



Le robot n'a pas touché les cases interdites



Le robot a réalisé le tour du cratère



Le robot a attendu 3 secondes sur la case « base de vie »



Le robot est revenu à la case « Départ » prêt à repartir.
 Le robot termine l'exploration avec bip sonore.