

CONCEVOIR METTRE AU POINT DES PROGRAMMES C6 C9

Programmation robot move mini avec microbit

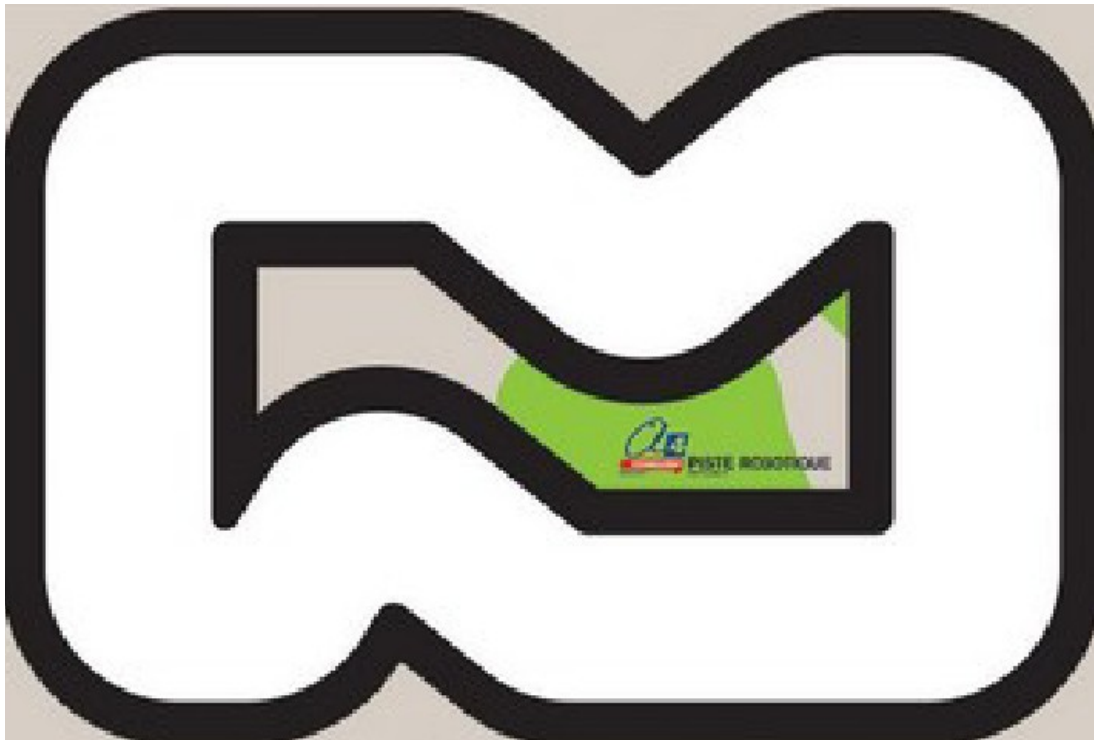
Objectifs visés : Concevoir mettre au point des programmes C6 C9

Matériel dont je dispose : Carte de programmation microbit

Ce que je dois rendre : Un programme permettant au robot move mini d'effectuer un tour de circuit avec un temps de parcours le plus performant.

Problématique

Dans le cadre d'un challenge robotique, l'on demande à plusieurs groupes d'élèves d'effectuer la programmation du robot move mini avec un temps de parcours du circuit optimisé.



CONCEVOIR METTRE AU POINT DES PROGRAMMES C6 C9

Programmation robot move mini avec microbit

Ressource des fonctions à utiliser pour programmer le robot move mini

```
au démarrage
  calibrate drive amount to 0.5 mm per second
  calibrate turn amount to 0.5 degrees per second

lorsque le bouton A est pressé
  drive forward
  pause (ms) 500
  turn right
  pause (ms) 500
  drive backward
  pause (ms) 500
  turn left
  pause (ms) 500
  stop
```

The image shows a sequence of code blocks for a robot program. It starts with a blue 'au démarrage' block containing two green 'calibrate' blocks. The first green block is 'calibrate drive amount to 0.5 mm per second' and the second is 'calibrate turn amount to 0.5 degrees per second'. Below this is a purple 'lorsque le bouton A est pressé' block containing a series of alternating green and blue blocks: 'drive forward', 'pause (ms) 500', 'turn right', 'pause (ms) 500', 'drive backward', 'pause (ms) 500', 'turn left', 'pause (ms) 500', and 'stop'.