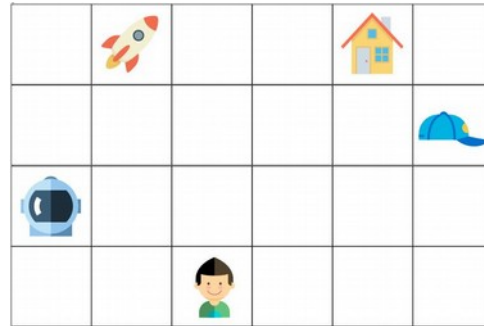


OoRoBoT

Plateau n°1



Le plateau va permettre de découvrir le fonctionnement du Oorobot en faisant quelques exemples.

Voici ce que vous pouvez demander à votre enfant :

- 1 – Quel chemin peut prendre l'enfant pour aller jusqu'à la maison ?
- 2 – Même chose avec la fusée
- 3 – Maintenant l'enfant doit prendre un objet sur son chemin (La casquette pour aller à la maison, le casque de cosmonaute pour rejoindre la fusée)

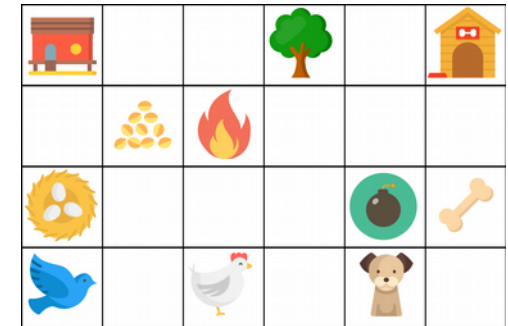
Une fois le chemin en tête votre enfant peut taper les commandes sur le Oorobot grâce aux touches directionnelles.

Il n'y a pas de bonne réponse, tous les chemins sont acceptés dès lors que le point de départ et d'arrivée sont respectés.

Des cartes « flèches » sont à votre disposition pour que votre enfant puisse s'il le souhaite écrire son programme avant de le taper sur le Oorobot.

OoRoBoT

Plateau n°2



Avec ce plateau votre enfant va pouvoir trouver le chemin répondant à votre consigne ou inventer sa propre « histoire ».

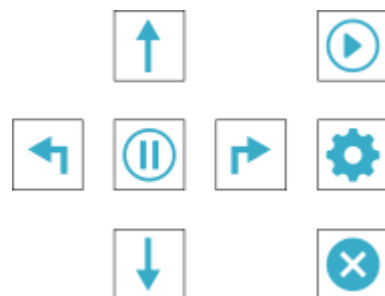
Voici ce que vous pouvez demander à votre enfant :

- 1 – Quel chemin le chien peut-il prendre pour aller jusqu'à sa niche ?
- 2 – [...] en prenant un os en route ?
- 3 – Attention il doit éviter le feu ou la bombe.








Vous pouvez ajouter des panneaux « sens interdit » sur le plateau pour complexifier la tâche !

OoRoBoT

Contrôle du robot



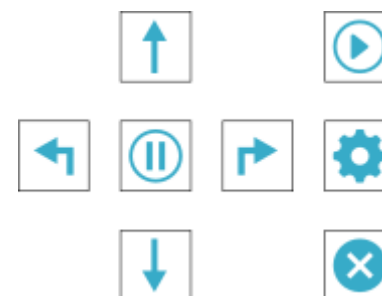
Le robot se programme à l'aide du clavier :

-  Le robot avancera d'une case
-  Le robot reculera d'une case
-  Le robot tournera à gauche
-  Le robot tournera à droite
-  Le robot fera une pause
-  Efface la dernière commande
Un appui long efface toutes les commandes
-  Lance le programme

Quand le robot exécute le programme on peut l'arrêter en appuyant sur n'importe quelle touche du clavier





OoRoBoT

Paramétrage du robot



Pour accéder au menu de paramétrage il faut faire un appui long sur le bouton 




Une fois dans le menu vous pouvez :

- Changer de ligne en appuyant sur  ou 
- Changer de valeur en appuyant sur  ou 
Un appui long permet de changer de valeur plus vite

Les valeurs modifiables sont :

- La distance que le robot parcourt à chaque fois qu'il avance ou recule
- Le nombre de pas nécessaires aux moteurs pour faire un tour (peut changer selon le type de surface)

Pour sortir du menu vous pouvez appuyer sur :

-   Cela enregistre les paramètres
-  Cela annule les modifications