SPIKE PRIME LESSONS

By the Creators of EV3Lessons



INTRODUCTION AU CAPTEUR DE DISTANCE

BY SANJAY AND ARVIND SESHAN





OBJECTIFS DE LA LEÇON

- Apprenez à utiliser le capteur de distance
- Apprenez à utiliser le bloc "Attendre ... Jusqu'à"



QU'EST-CE QU'UN CAPTEUR DE DISTANCE?

- Mesure la distance à un objet ou à une surface à l'aide de la technologie ultrasonore
- Il y a également des lumières autour du capteur ultrasonique (4 segments) qui peuvent être programmées individuellement (voir la leçon sur les lumières)
- Le capteur peut détecter des distances de 50 à 2000 mm
- Il existe une capacité de détection rapide de 50-300 mm



COMMENT PROGRAMMER AVEC UN CAPTEUR DE DISTANCE

- Le capteur de distance peut mesurer la distance à un objet ou à une surface à l'aide d'ultrasons
- Vous pouvez également programmer les lumières autour du capteur. Ce sujet est traité dans une autre leçon.
- Les unités peuvent être mesurées en pourcentage, centimètres ou pouces





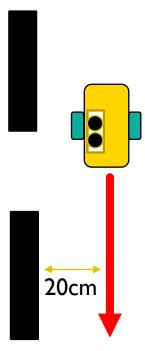
DÉFI: LOIN DU MUR

- Vous voulez trouver l'ouverture. Utilisez votre capteur de distance (monté sur le côté du robot comme le Droid Bot IV) pour localiser l'ouverture
- Programmez votre robot pour qu'il se déplace en ligne droite jusqu'à ce qu'il soit à moins de 20 cm du mur
- Vous devrez utiliser le bloc "Attendre ... Jusqu'à" et le bloc "Booléen" du centre de distance

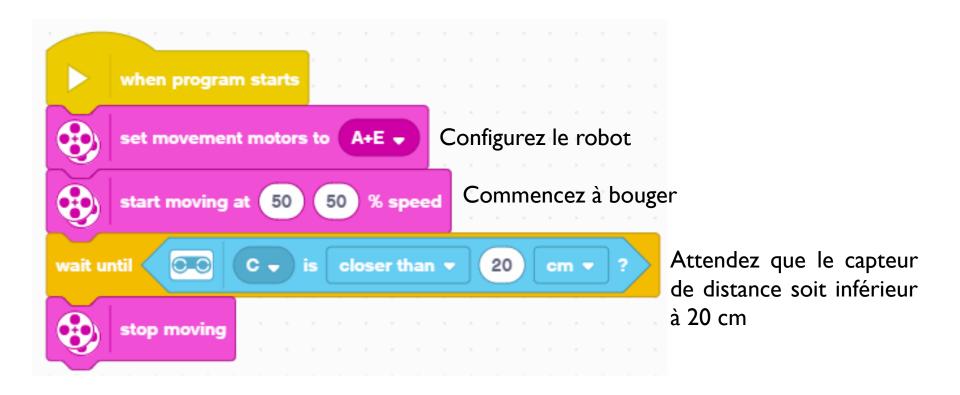




- Réglez les **moteurs de déplacement** de votre robot (A et E pour le robot ADB)
- Définissez le pourcentage de vitesse de votre robot
- Commencez à aller tout droit
- Utilisez le bloc d'attente pour détecter qu'il se trouve à moins de 20 cm du mur
- Arrêtez de bouger

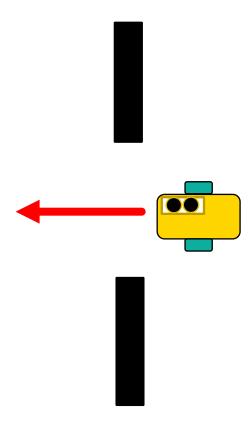


DÉFI I: SOLUTION



EXTENSION

Une fois que vous avez trouvé le mur, faites reculer le robot et passez par le trou



GÉNÉRIQUE

- Cette leçon a été créée par Sanjay Seshan et Arvind Seshan pour « SPIKE Prime Lessons »
- D'autres leçons sont disponibles à l'adresse suivante <u>www.primelessons.org</u>



Ce travail est autorisé dans le cadre d'une Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License.