PROJET PYTHON ROBOT: « TEMPETE DE L'ESPRIT »

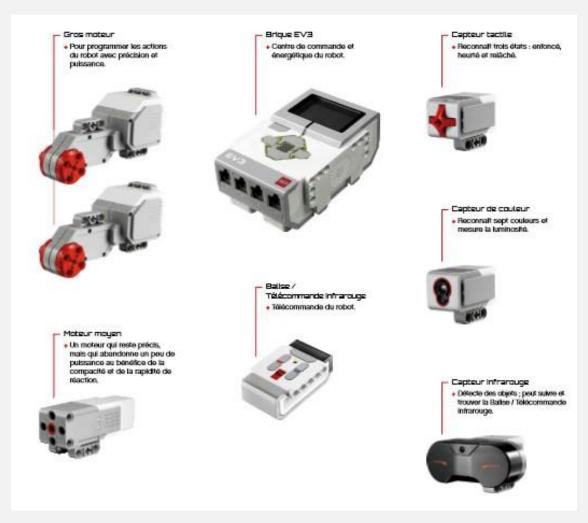
PRESENTATION DU ROBOT LEGO MINDSTORMS EV3

Ce robot a été conçu par Marc-André Bazergui et créé par lego. La construction du robot se fait par l'utilisateur comme il le souhaite, cela permet un très grand nombre de possibilité puisque selon la manière où il sera créé, il pourra servir à de nombreux programmes différents. Il peut être utilisé de différentes façons : soit en programmant à l'aide d'un langage, soit en utilisant l'application Programmer utilisable sur smartphone ou tablette, soit en téléchargeant le logiciel pour PC.



ROBOT AVANT CONSTRUCTION I

Voici les pièces qui vont permettre de faire faire des actions à notre robot :



ELEMENTS ROBOT EV3 I

LEGO propose 17 exemples de construction de robots, mais il y a principalement 5. Celui que nous utilisons pour ce projet est le robot TRACK3R.



ROBOTS MINDSTORMS I

PROGRAMMER LE ROBOT EN PYTHON

Il faut avant tout penser à inserer la librairie du robot EV3 :

```
Required: Import the library

import ev3dev.ev3 as ev3
```

Pour programmer le robot en Python, il faut le plus souvent importer des librairies car il y a déjà de nombreuses fonctions, mais il arrive aussi qu'il y ai besoin de créer ses propres fonctions.

```
#! / usr / bin / env python3
import ev3dev.ev3 as ev3
from ev3dev.ev3 import *
from time import sleep
import sys
coding: utf-8

cl = colorSensor () #définir le capteur comme capteur de couleur
assert cl.connected, "Connecter un capteur de couleur à un port de capteur" #vérifier que le capteur est connecté sinon erreur
cl.mode = 'COL-COLOR' #mettre le capteur cl en mode reconnaissance de couleur
colors = ( 'inconnu', 'noir', 'bleu', 'vert', 'jaune', 'Au Revoir!', 'blanc', 'marron')
while cl.value() != 5:
Sound.speak(colors[cl.value()]).wait() #tant que la couleur est différente de rouge, le programme dicte les couleurs qu'il voit
sleep(2)
if cl.value() == 5:
Sound.speak(colors[cl.value()]).wait() #si la couleur est rouge, le programme s'arrête
```

EXEMPLE AVEC L'EXERCICE I I

Mathieu et Cécile ont réalisés ces documentations.