



Atelier

1

Premiers pas

Durée totale : 30 minutes

Matériel nécessaire

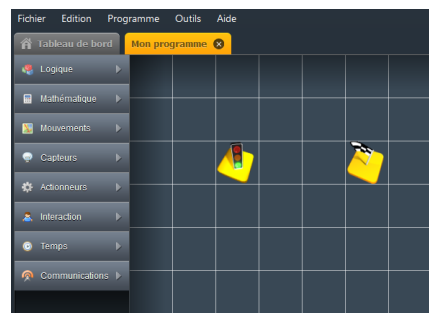
- 1 robot POB
- 1 ordinateur, équipé du logiciel Risbee
- 1 câble mini USB
- 2 cibles / objets
- Le livret « Quick Start Risbee »

5 minutes - Mouvement

Objectif : Être capable de faire avancer le robot.

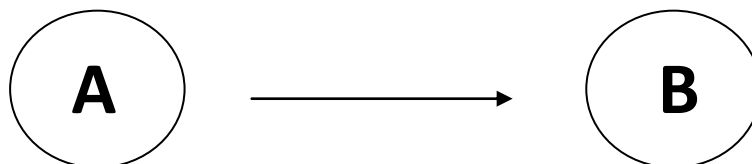
J'apprends :

- A assembler des icônes afin de créer un programme simple
- A faire déplacer le robot tout droit
- La notion de trajectoire



10 minutes - Promenade

Objectifs : Faire déplacer le robot jusqu'à un endroit A, puis le faire s'arrêter pendant quelques secondes. Le faire avancer jusqu'à un point B, puis le faire s'arrêter pendant quelques secondes.



J'apprends :

- A découvrir des icônes supplémentaires
- A faire avancer le robot jusqu'à un endroit précis
- A faire s'arrêter le robot
- La notion de trajectoire

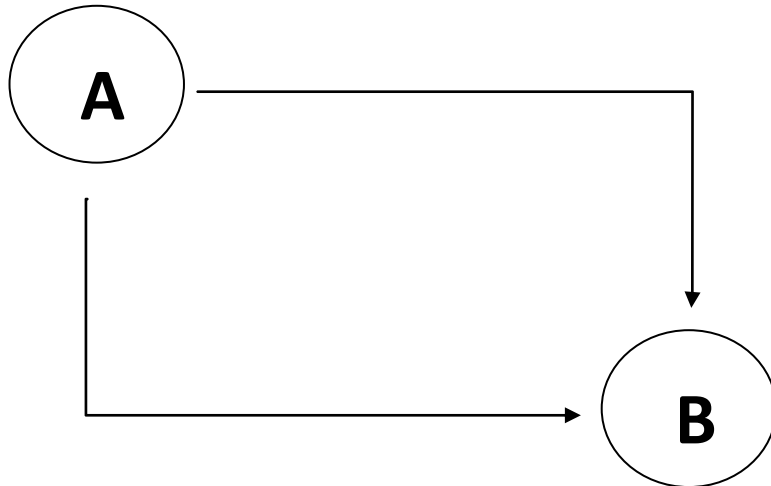
AwAbot

1 Rue du Docteur Pierre Fleury Papillon
69100 Villeurbanne

<http://education.awabot.com/>

10 minutes – Saut d'Obstacles

Objectifs : Placer une zone/un objet à un endroit, puis un second, à un angle de 90°. Le robot doit avancer jusqu'à la zone A/de l'objet A, puis s'arrêter quelques secondes. Il doit ensuite aller jusqu'à la zone B/l'objet B, et s'arrêter quelques secondes. Le participant choisit lui-même par quel côté se diriger.



J'apprends :

- La notion d'angle

5 dernières minutes - Course

Objectif : Modifier la distance entre les deux zones/objets. Le 1^{er} robot arrivé sur la zone/l'objet B a gagné.

J'apprends :

- A découvrir des icônes supplémentaires
- A contrôler la vitesse des moteurs
- A défier d'autres participants