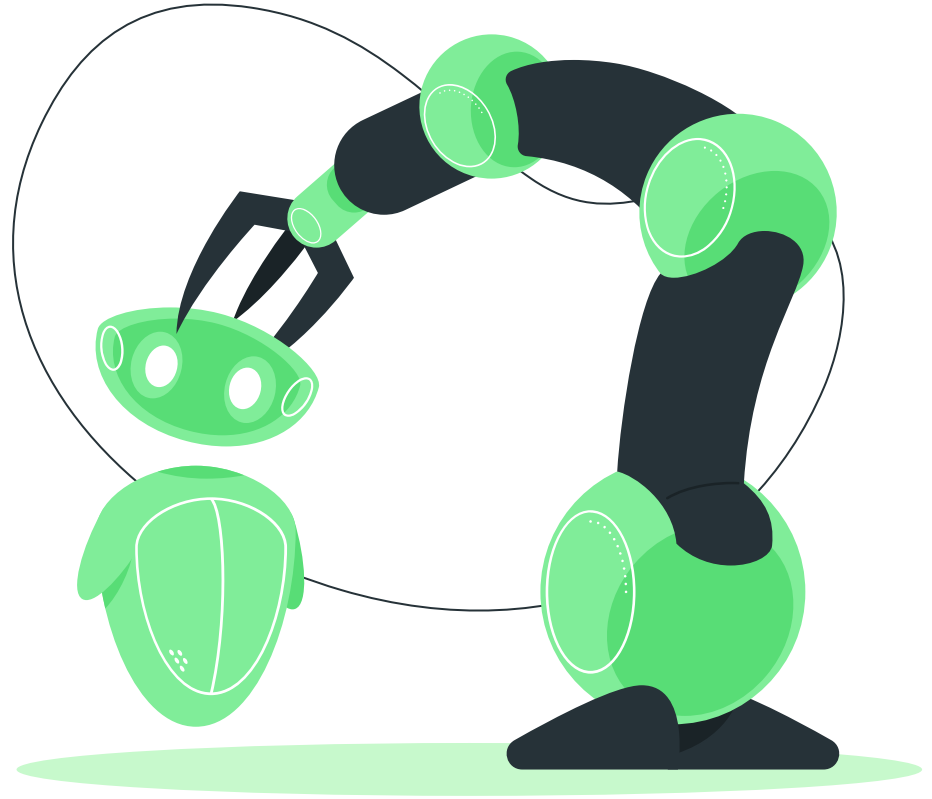


Club **Informatique**



Plan de presentation :

1

Introduction

2

Demonstration

3

Algorithm

4

Pratique- scratch

5

Projet sur un robot

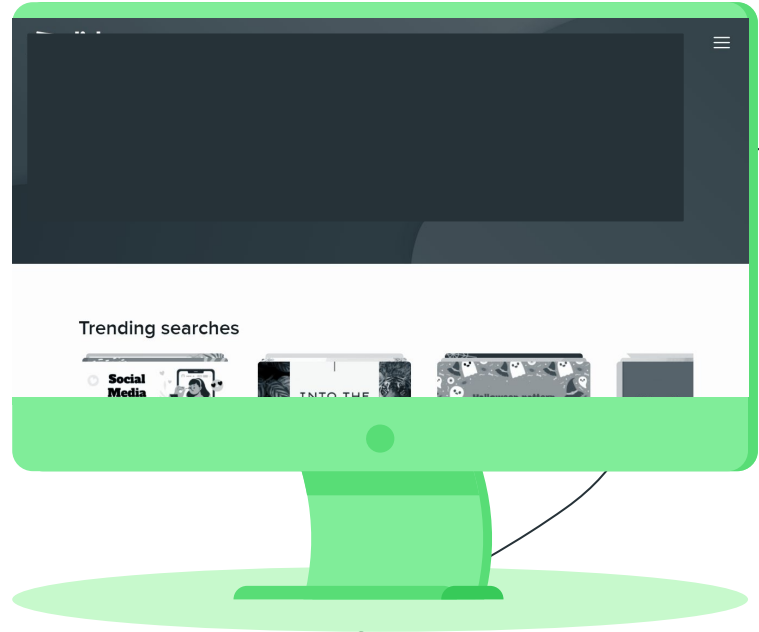
6

Execution de Robot

1 Introduction:

Un **ordinateur** est un système de traitement de l'information

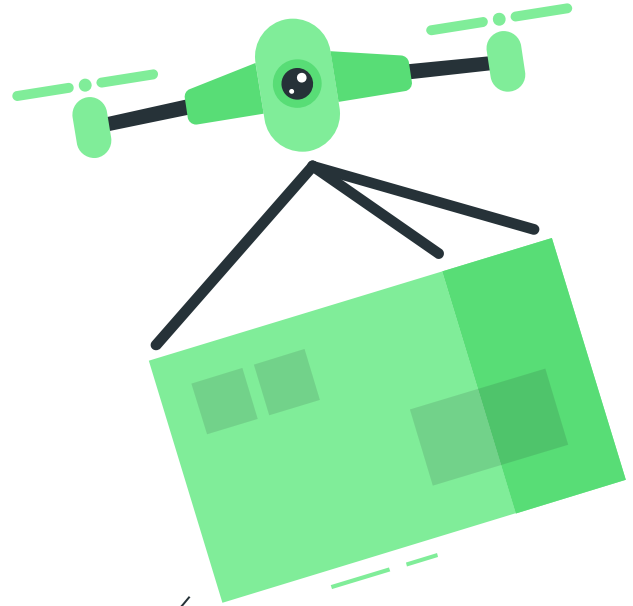
Pour **communiquer** avec les machines on a besoin d'un langage de communication



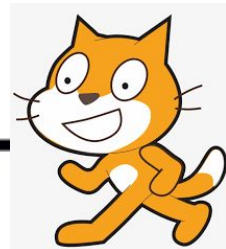
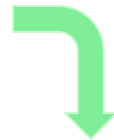
2 Demonstration:

3 Algorithm

Un **algorithme** est la description d'une suite d'étapes permettant d'obtenir un résultat à partir d'éléments fournis en entrée



Départ



Arrivé

programme

Scratch Fichier Modifier Tutoriels Projet Scratch

Code Costumes Sons

Mouvement

- avancer de 10 pas
- tourner de 15 degrés
- tourner de 15 degrés
- aller à position aléatoire
- aller à x: -170 y: -72
- glisser en 1 secondes à position aléatoire
- glisser en 1 secondes à x: -170 y: -72
- s'orienter à 90
- s'orienter vers pointeur de souris
- ajouter 10 à x

quand est cliqué

- avancer de 350 pas
- attendre 1 secondes
- tourner de 90 degrés
- attendre 1 secondes
- avancer de 200 pas
- attendre 1 secondes
- tourner de 90 degrés
- attendre 1 secondes
- avancer de 350 pas
- attendre 1 secondes
- tourner de 90 degrés
- attendre 1 secondes
- avancer de 200 pas
- attendre 1 secondes
- tourner de 90 degrés

Sprite Sprite1

Afficher Taille 100 Direction 90

Scène

Arrière-plans



The illustration features a green robot on the left with its arms raised, and a woman in a green lab coat on the right holding a clipboard and a pen. A large, thin black oval line connects their hands, framing the central text. The robot has a heart symbol on its chest and black joints at the knees and waist. The woman has black hair in a bun and wears glasses. They are standing on a light green oval shadow.

4 Pratique scratch



5 Projet sur **un robot**

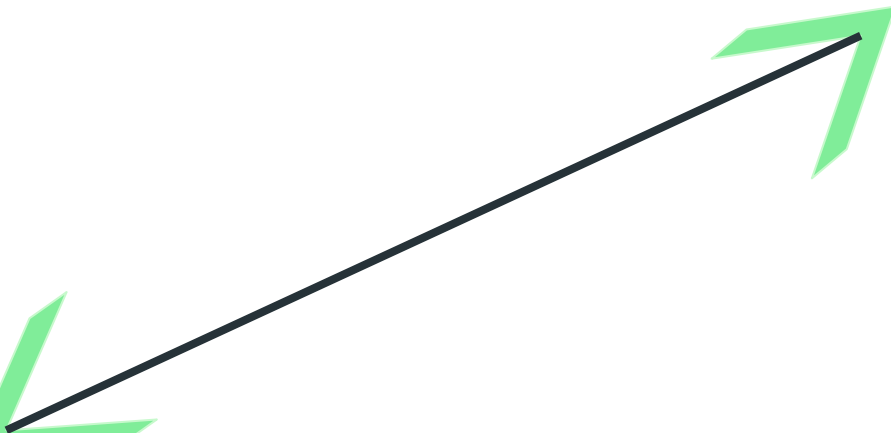




Convert:



Scratch



EV-3

Programme :

LEGO® MINDSTORMS® Education EV3 Classroom - 1.5.3

Fichier Aide

Projet 2

TP 2

Moteurs

MOTEURS

DÉPLACE...

AFFICHER

SON

ÉVÈNEME...

CONTRÔLE

CAPTEURS

OPÉRATEU...

connecter





6 Execution de robot