

VoLAB

95490 Vauréal

www.volab.org
contact@volab.org

Apprendre - Partager - Créer - Collaborer

Ressource numéro 6

Doc 1/5

Robot Junior

[Comment développer un robot autonome ?](#)

Programme final

Création des variables

Créer une variable

- ☒ capteurs
- ☒ distance
- ☒ tmp
- ☒ vitesseArriere
- ☒ vitesseAvant

définir capteurs ▼ à 0

changer capteurs ▼ par 1

montrer la variable capteurs ▼

cacher la variable capteurs ▼

Créer une liste



VoLAB

95490 Vauréal

www.volab.org
contact@volab.org

Apprendre - Partager - Créer - Collaborer

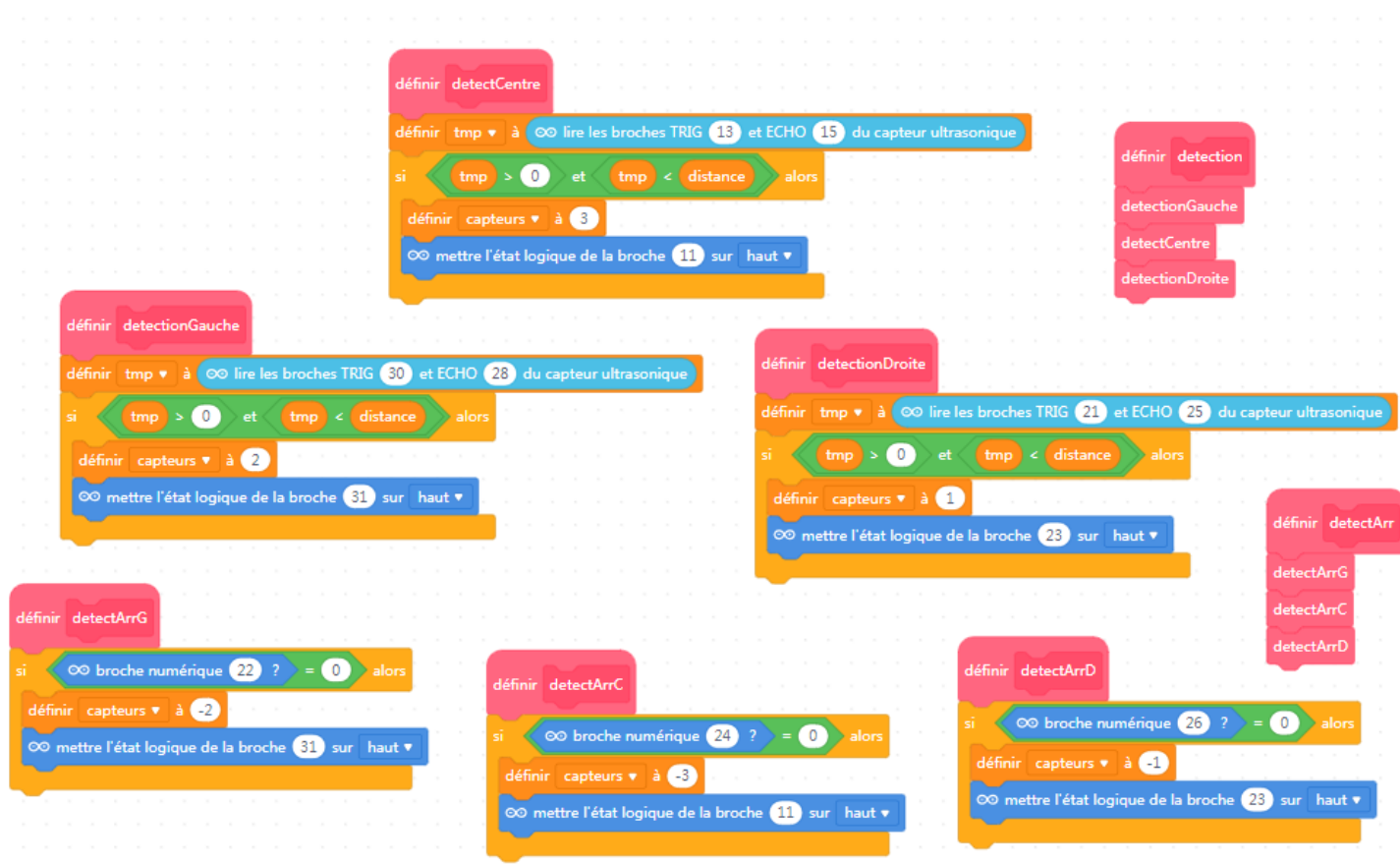
Ressource numéro 6

Doc 2/5

Robot Junior

Comment développer un robot autonome ?

Créer les blocs de détection





VoLAB

95490 Vauréal

www.volab.org
contact@volab.org

Apprendre - Partager - Créer - Collaborer

Ressource numéro 6

Doc 3/5

Robot Junior

Comment développer un robot autonome ?

Les blocs moteurs

définir Avancer droit

```
set PWM 44 output as vitesseAvant
mettre l'état logique de la broche 46 sur haut
set PWM 12 output as vitesseAvant
mettre l'état logique de la broche 45 sur haut
allumeLedsAvant
```

définir Tourner AV Droite

```
set PWM 44 output as 100
mettre l'état logique de la broche 46 sur haut
set PWM 12 output as 100
mettre l'état logique de la broche 45 sur bas
allumeLedsDroites
```

définir Arrêt déplacement

```
set PWM 44 output as 0
mettre l'état logique de la broche 46 sur bas
set PWM 12 output as 0
mettre l'état logique de la broche 45 sur bas
eteindPhare
```

définir Reculer droit

```
set PWM 44 output as vitesseArriere
mettre l'état logique de la broche 46 sur bas
set PWM 12 output as vitesseArriere
mettre l'état logique de la broche 45 sur bas
allumeLedsArriere
```



VoLAB

95490 Vauréal

www.volab.org
contact@volab.org

Apprendre - Partager - Créer - Collaborer

Ressource numéro 6

Doc 4/5

Robot Junior

Comment développer un robot autonome ?

Les blocs de gestion des LEDs





VoLAB

95490 Vauréal

www.volab.org
contact@volab.org

Apprendre - Partager - Créer - Collaborer

Ressource numéro 6
Doc 5/5

Robot Junior

Comment développer un robot autonome ?

Programme principal

