

Pour chaque exercice, ouvrez une feuille de diagramme vierge : Menu Fichier / Nouveau / Nouveau diagramme

- Cliquez sur l'outil **Label**, puis au-dessus du diagramme et tapez vos **prénoms et noms**.
- Testez le programme
- Corrigez le programme si nécessaire
- Faites une copie d'écran (impr écran) du programme puis collez sur un document texte.
- Passez au programme suivant...

A. Pas de capteur

Exercice 1 :

- Créez un programme pour faire avancer le robot 3s, puis reculer 2s et s'arrêter

Exercice 2 :

- Créez un programme pour faire avancer le robot 3s, tourner à droite à 90° environ, avancer 2s puis s'arrêter.

Exercice 3 :

- A vitesse normale (la vitesse par défaut) le robot avance 3s, tourne à gauche (90° environ), puis il accélère (150) 3s et s'arrête.

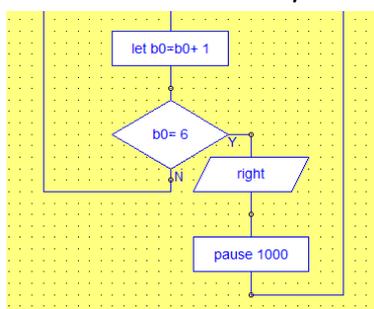
Pour modifier la vitesse, utilisez la commande **SPEED** et modifiez les valeurs dans la barre d'état : normalement, il faut mettre les mêmes valeurs pour chaque moteur, mais si le robot ne va pas droit, vous pouvez essayer de compenser le défaut en mettant des vitesses différentes.

Exercice 4 :

- A vitesse normale (la vitesse par défaut) le robot avance 3s, recule 2s, tourner à droite à 90° environ, avance 2s puis recommence à l'infini.

Exercice 5 :

- A vitesse normale (la vitesse par défaut) le robot avance 3s, recule 2s, tourner à droite à 90° environ, avance 2s puis recommence 3 fois puis s'arrête.



Incrémentation d'un compteur réalisé avec une variable locale appelée b0.

Test de la variable locale b0. Lorsque celle-ci atteint la valeur 6, arrêt de MicroRobot, sinon répétition de la séquence.

Exercice 6 :

- Le robot doit transporter des caisses du point A au point B. Arrivé au point B, il s'arrête 3s pour permettre le déchargement de la caisse puis il repart au point A par le trajet de retour. Quand le robot a transporté 3 caisses, il va se ranger au point C et le programme s'arrête. Virage à angle droit : pause (500) virage à 120° (point B) : pause (800).