



CT 4.2 : appliquer les principes élémentaires de l'algorithmique et du codage à la résolution d'un problème simple.
CT 5.4 : piloter un système connecté localement ou à distance.

Programme n°1 : Utiliser une condition et le détecteur de lumière pour faire allumer les del

Un appui sur la barre d'espace :

- Créer une boucle
- le lutin « dit » la luminosité mesurée
- si la luminosité mesurée est < à 1000 lux, alors les del s'allument en rouge,
- sinon elles s'éteignent.



Programme n°2 : Utiliser une condition et le capteur ultrasons pour faire sonner le buzzer

Un appui sur la barre d'espace :

- Créer une boucle
- le lutin « dit » la distance mesurée
- si la distance mesurée est < à 10 cm, alors le buzzer joue les notes C4 puis B3 pendant 1/2 temps
- sinon rien ne se passe.



Programme n°3 : Utiliser une condition et le capteur infrarouge (suiveur de ligne) pour stopper le robot

Un appui sur la barre d'espace :

- Créer une boucle
- le lutin « dit » la valeur du suiveur de ligne
- s'il détecte du blanc le robot avance (vitesse 100)
- si le capteur détecte une ligne noire sur les 2 capteurs, il s'arrête
- Sinon il continue son chemin

Etat du suiveur de ligne	Capteur gauche	Capteur droit
0		
1		
2		
3		

