



mBot en mouvement

programmation du robot

Descriptif :

Le robot a été programmé pour suivre la ligne noire indéfiniment.

Nous avons tout d'abord commencé par équipe à monter le robot .

Ensuite nous l'avons programmé à l'aide du logiciel mBlock v5 pour pouvoir suivre la ligne noire du parcours (ce logiciel sert à faire des programmation).

Avant de commencer la programmation, le professeur nous avait donné 4 questions qui nous ont été essentielles pour pouvoir faire notre programme, puis nous nous sommes servis de ces questions pour le finaliser .

Après avoir testé notre programme sur le parcours plusieurs fois nous avons enfin réussi .

Rédigé par : Manon Paitreault et Leslie Ridouard

Documents joints

 mbot_suiveur_de_ligne_1 (MPEG4 de 13.8 Mo)

 mbot_suiveur_de_ligne_2 (MPEG4 de 14 Mo)