

Heures numériques

2024-2025

Robotique éducative

Club robotique / SNT

**Séance 5 : Déplacement du Cat-Car**

**Evitement d’obstacle**

Voici le code du programme « ***pgme\_avoid obstacle\_Janv2025*** » .

**Objectifs :**

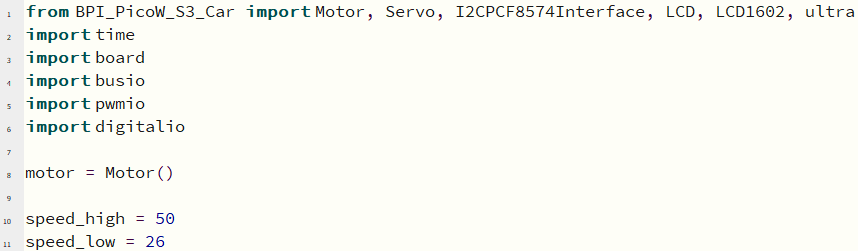
Partie 1 : Analyser des morceaux de code,

Partie 2 : Télécharger le programme et enregistrer le dans ***code.py*** du ***CIRCUITPY***, exécuter le code et observer le déplacement du robot.

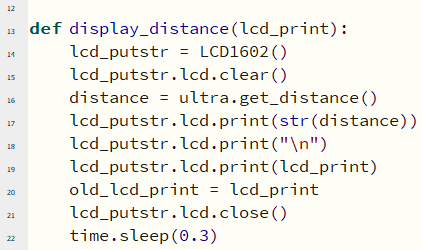
Partie 3 : Effectuer des modifications sur certains paramètres (vitesse, angle de rotation des roues…)

**Partie 1 :** **Lire les lignes de code en Python ci-dessous et compléter les descriptions correspondantes**

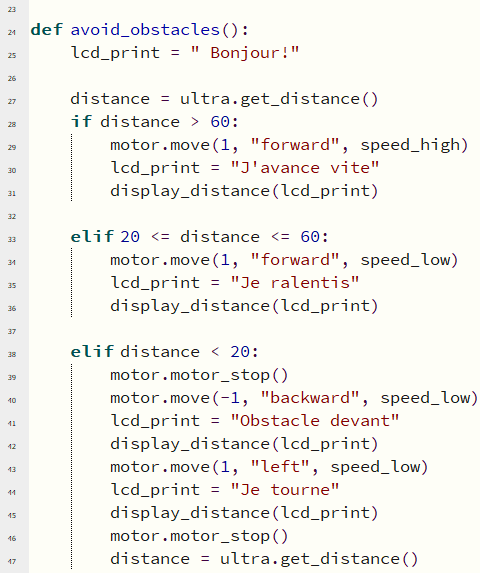
Vous pouvez utiliser un logiciel d’intelligence artificielle pour vous aider à décrypter le code et ouvrir d’autres fichiers disponibles avec le robot.

****

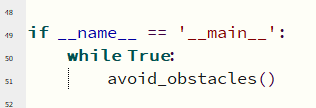
**Description des lignes 1 à 11 :**



**Description des lignes 12 à 22 :**



**Description des lignes 24 à 47:**



**Description des lignes 48 à 51:**

**Partie 2 : Télécharger le programme et enregistrer le dans *code.py* du *CIRCUITPY*, exécuter le code et observer le déplacement du robot.**

Décrire le déplacement du robot :

\_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_

\_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_

D’après vos observations, qu’est ce qui fonctionne ?

\_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_

D’après vos observations, qu’est ce qui pourrait être améliorer ?

\_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_

**Partie 3 : Effectuer 2 modifications sur certains paramètres (vitesse, angle de rotation des roues…)**

|  |  |
| --- | --- |
| 1\_ Lignes modifiées :  \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ | 2\_ Lignes modifiées :  \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ |
| Conséquences sur le déplacement du robot :  \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ | Conséquences sur le déplacement du robot :  \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ \_ |