

Solutions possibles

Les défis avec le capteur de distance





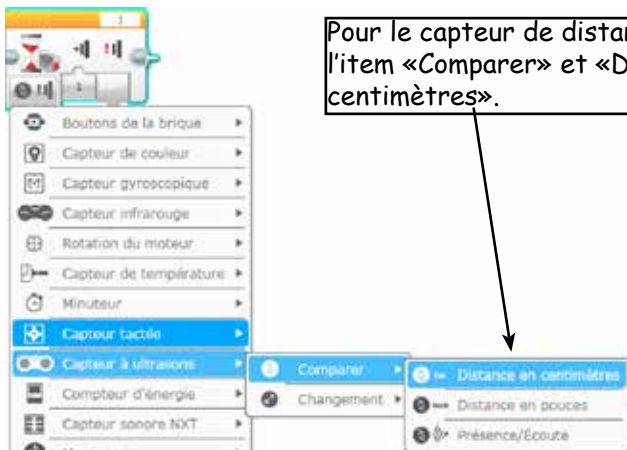
Défi 1

J'ai réussi mon défi

- Le robot avance sans arrêt.
- Il arrête à 30 cm d'un obstacle.

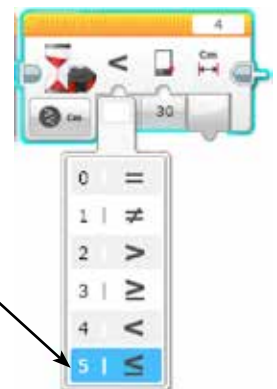
Mes essais :

1 2 3 4 5 6 7 8



Pour le capteur de distance, utilisez l'item «Comparer» et «Distance en centimètres».

Choisissez plus petit ou égal pour vérifier la distance, c'est ce qui fonctionne le mieux.





Défi 2

- Le robot avance.
- Il arrête à 40 cm d'un obstacle.
- Tu heurtes son capteur de contact.
- Il recule de 70 cm et arrête.
- Il dit le mot «Good job».

Mes essais :

1 2 3 4 5 6 7 8

J'ai réussi mon défi



Défi 3

- Le robot avance.
- Il arrête à 50 cm d'un obstacle.
- Il tourne pivote de 90 degrés à gauche.
- Le robot recule de deux rotations et arrête.
- Il attend que tu heurtes son capteur de contact.
- Il dit le mot «Good».

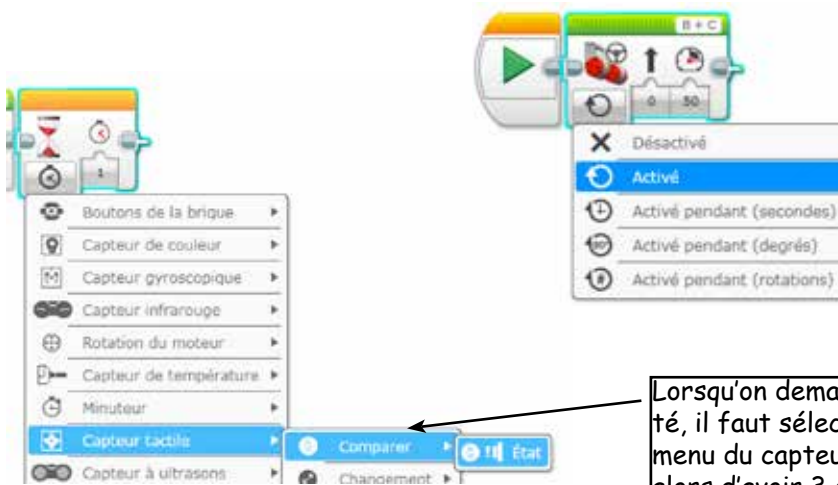
Mes essais :

1 2 3 4 5 6 7 8

J'ai réussi mon défi



Mise au point



Capteur tactile

- Boutons de la brique
- Capteur de couleur
- Capteur gyroskopique
- Capteur infrarouge
- Rotation du moteur
- Capteur de température
- Minuteur
- Capteur tactile
- Capteur à ultrasons

Comparer

État

Désactivé

Activé

Activé pendant (secondes)

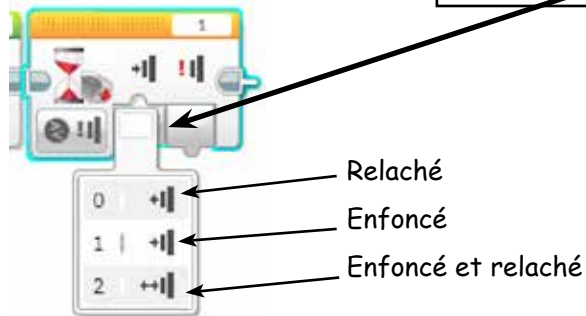
Activé pendant (degrés)

Activé pendant (rotations)

Pour que le moteur soit toujours allumé, il faut sélectionner l'item «Activé».

Rappel sur la distance :
1 rotation = 17,5 cm

Lorsqu'on demande que le capteur tactile soit heurté, il faut sélectionner l'item «Comparer» dans le menu du capteur tactile. Le capteur nous permet alors d'avoir 3 états.

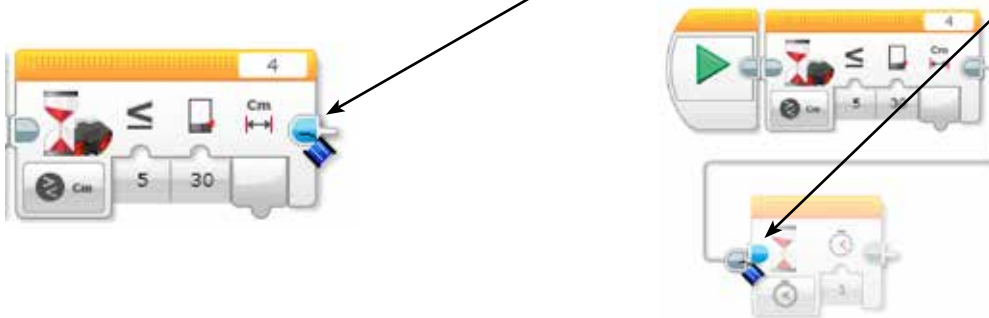


Relaché

Enfoncé

Enfoncé et relaché

Lorsqu'un programme devient trop long pour apparaître au complet sur la fenêtre de programmation, il est possible en cliquant à l'extrémité de l'élément d'utiliser la bobine de fil pour relier les éléments du programme que vous pouvez placer sur une deuxième ligne.





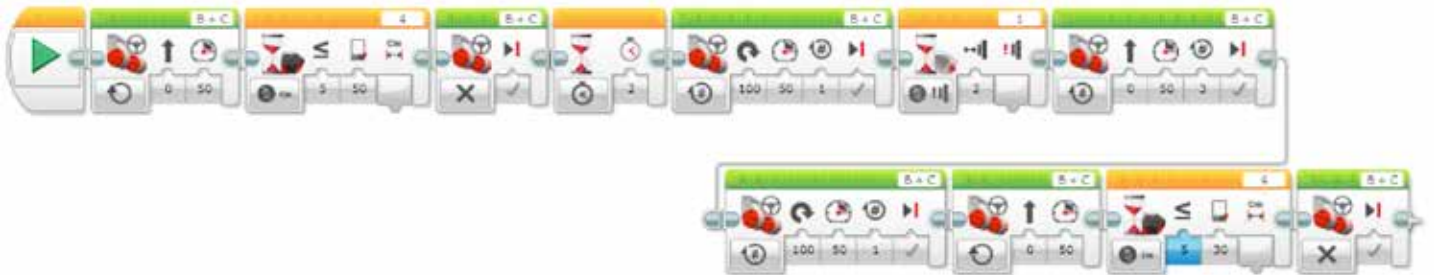
Défi 4

- Le robot avance.
- Il arrête à 50 cm d'un obstacle.
- Il attend 2 secondes.
- Il pivote de 180 degrés à droite.
- Il doit attendre que tu heurtes son capteur de contact.
- Il avance de 3 rotations.
- Il pivote de 180 degrés à droite.
- Il avance et arrête à 30 cm d'un obstacle.

J'ai réussi mon défi

Mes essais :

1 2 3 4 5 6 7 8



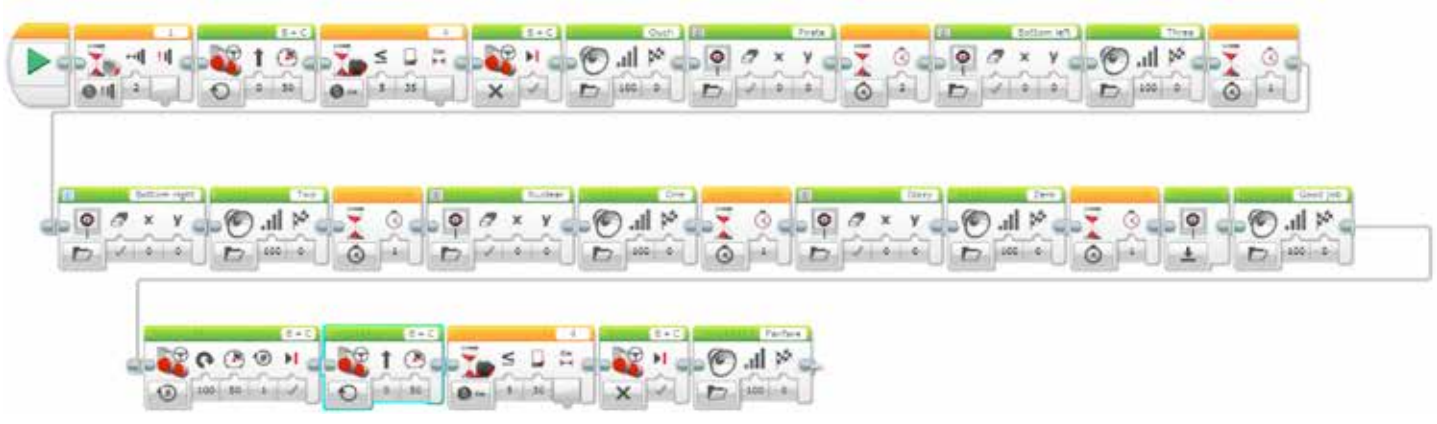


Défi 5

J'ai réussi mon défi

- Le robot avance dès que tu heurtes son capteur tactile.
- Il arrête à 35 cm d'un obstacle.
- Il fait jouer le son «Outch». (Le son se situe dans le dossier «Expressions».)
- Affiche l'illustration «Pirate» (dans objets) pendant 2 secondes. (L'image se situe dans le dossier «Objets»)
- Affiche l'illustration «Bottom left» à l'écran, fait jouer le son Three et attend 1 seconde.
- Affiche l'illustration «Bottom right» à l'écran, fait jouer le son two et attend 1 seconde.
- Affiche l'illustration «Nuclear» à l'écran, fait jouer le son One et attend 1 seconde.
- Affiche l'illustration «Dizzy» à l'écran, fait jouer le son Zero et attend 1 seconde.
- Réinitialiser l'écran afin faire disparaître les chiffres.
- Il fait jouer le son «Good job».
- Le robot pivote de 180 degrés à droite.
- Il avance et arrête lorsqu'il détecte un obstacle à une distance de 30 cm.
- Il fait jouer le son «Fanfare».

Mes essais : 1 2 3 4 5 6 7 8





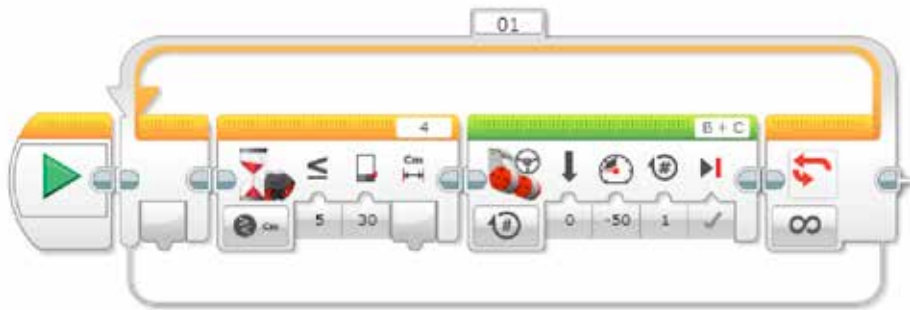
Défi pour les as

- Le robot recule d'une rotation à chaque fois qu'on approche notre main à moins de 30 cm du détecteur de distance.

J'ai réussi mon défi

Mes essais :

<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
1	2	3	4	5	6	7	8

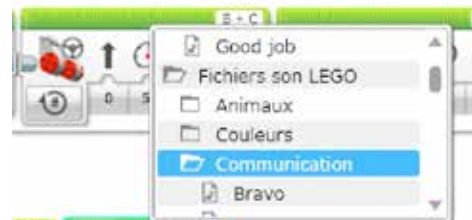


Mise au point



Sélectionnez cet icône pour faire jouer des sons.

Pour les sons, cliquez dans le champ qui se situe en haut et à droite de l'icône du haut-parleur et sélectionnez «Fichiers son LEGO». Une banque de son est disponible.



Sélectionnez cet icône pour afficher des images sur l'écran du robot.

Pour les images, cliquez dans le champ qui se situe en haut et à droite de l'icône et sélectionnez «Fichiers image LEGO». Une banque d'image est disponible. Il suffit de cliquer sur le nom de l'image pour la voir.

