

Mon cahier de robotique

Les défis EV3 avec le capteur de lumière



Nom : _____



Défi 1

J'ai réussi mon défi

- Le robot avance et il arrête dès qu'il détecte une ligne noire.

Mes essais :

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



Défi 2

J'ai réussi mon défi

- Le robot avance.
- Lorsqu'il détecte une ligne noire, il arrête une seconde.
- Il recule d'une rotation.
- Il fait demi-tour vers la gauche et arrête.

Mes essais :

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



Défi 3

J'ai réussi mon défi

- Le robot avance.
- Lorsqu'il détecte une ligne noire, il arrête deux secondes.
- Il fait une rotation de 180 degrés vers la droite.
- Il avance jusqu'à ce que son capteur de contact soit heurté puis arrête.

Mes essais :

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

Défi 4

- Le robot répète trois fois la séquence suivante :
 - Il avance.
 - Lorsqu'il détecte une ligne noire. Il arrête.
 - Dès qu'on approche la main de moins de 30 cm du détecteur de distance, il recule de deux rotations.
- Lorsque ses 3 fois sont terminées, il émet le son «Boo».

Mes essais : 1 2 3 4 5 6 7 8

J'ai réussi mon défi



Défi 5

- Le robot suit une ligne noire à l'aide de son capteur de lumière et dès qu'il ne la voit plus il arrête.

Mes essais : 1 2 3 4 5 6 7 8

J'ai réussi mon défi



Mise au point

Défi 6 (Pour les as) ★★★★★

J'ai réussi mon défi

- En utilisant le capteur de lumière, le robot doit trouver la sortie d'une pièce rectangulaire (voir schéma ci-dessous).

Note : Le robot doit être capable de sortir du cadre peu importe son emplacement initial.

Mes essais : 1 2 3 4 5 6 7 8

