

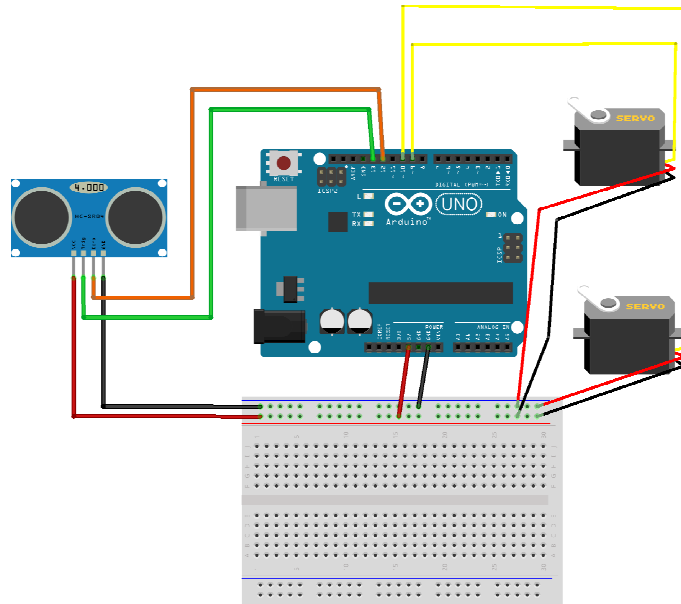
# Activité Déplacer un robot

## Pré-requis :

- Lorsqu'on se déplace à vitesse constante, la distance parcourue est proportionnelle à la durée du déplacement.

Lorsqu'on tourne à vitesse constante, l'angle parcourue est proportionnel à la durée de la rotation

$$\text{Ainsi : } v = \frac{d}{t} \text{ ou } d = v \times t \text{ ou } t = \frac{d}{v}$$

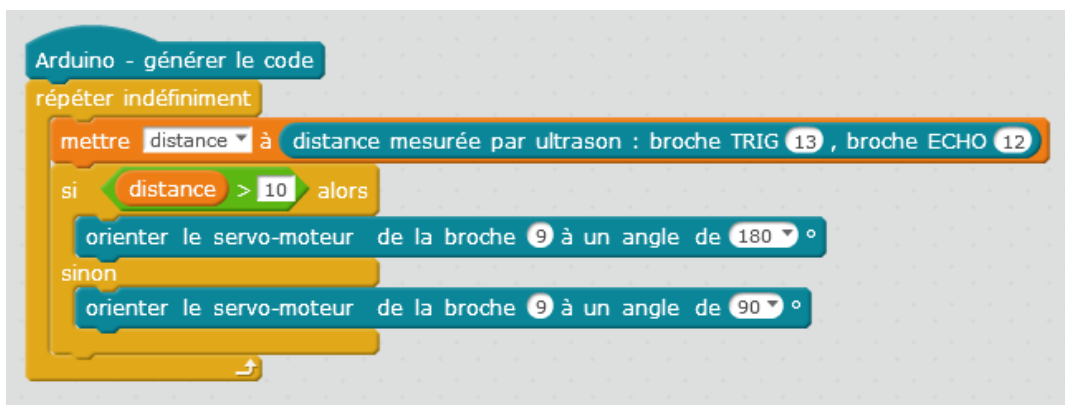


fritzing

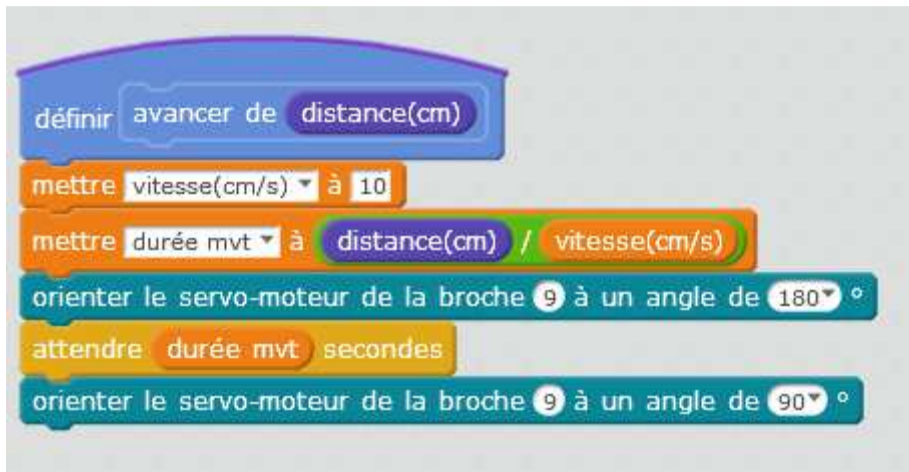
**I - Programme qui fait tourner un servomoteur dans un sens pendant 5s puis dans l'autre sens pendant 5s**



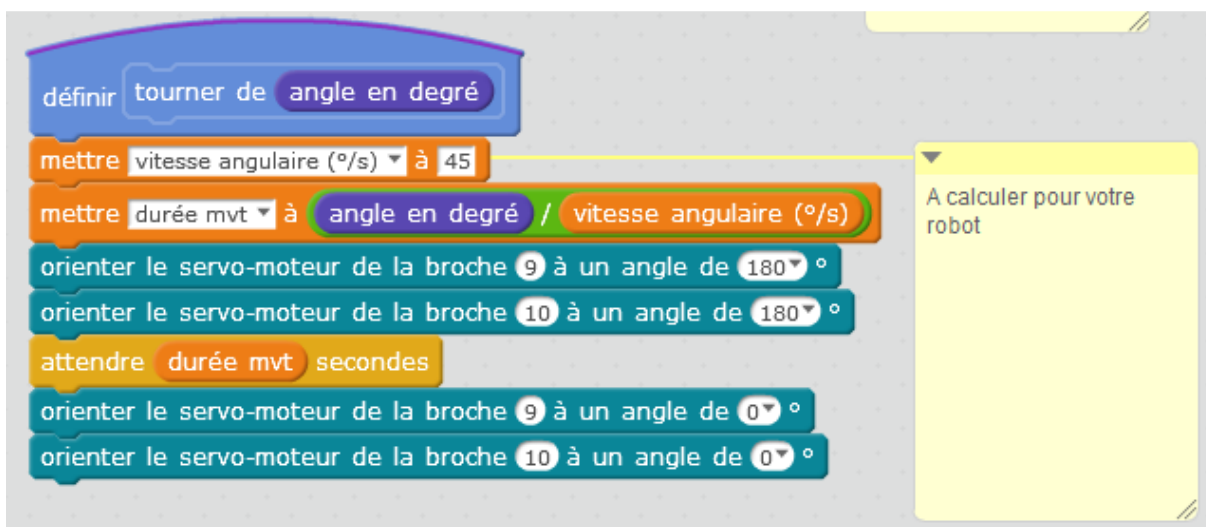
**II - Programme qui fait tourner le servomoteur dans un sens et qui s'arrête à la détection d'un obstacle par le sonar.**



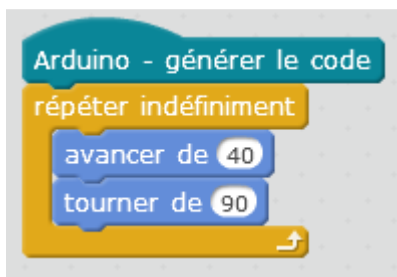
### III - Créer un nouveau bloc pour faire avancer et reculer le châssis



### IV- Créer un nouveau bloc pour faire tourner le châssis d'un angle donné:



### V - Exemple d'utilisation des blocs avancer et tourner.



Quel figure décrit le robot ?.....