













10)	<u>Quelques instructions équivalentes</u>	
<i>Il existe des instructions qui sont équivalentes à celles des deux moteurs.</i>		
	Équivalent a	complétez  
	Équivalent a	 
	Équivalent a	 
	Équivalent a	 

1) Découverte et utilisation du capteur d'obstacle infrarouge (ir avoid)

- 1) Réalisez le programme de droite
 Lancer le, puis placez et enlevez
 alternativement un obstacle devant



```

when clicked
  forever
    say ir avoid PortB
    
```

qu'observez vous ?

- 2) Remplacez le programme par celui
 de droite
 Qu'observez vous ?

```

when clicked
  forever
    led matrix PortC x: 0 y: 0 show string ir avoid PortB
    
```

- 3) Remplacez le programme par celui de droite
Qu'observez vous ?



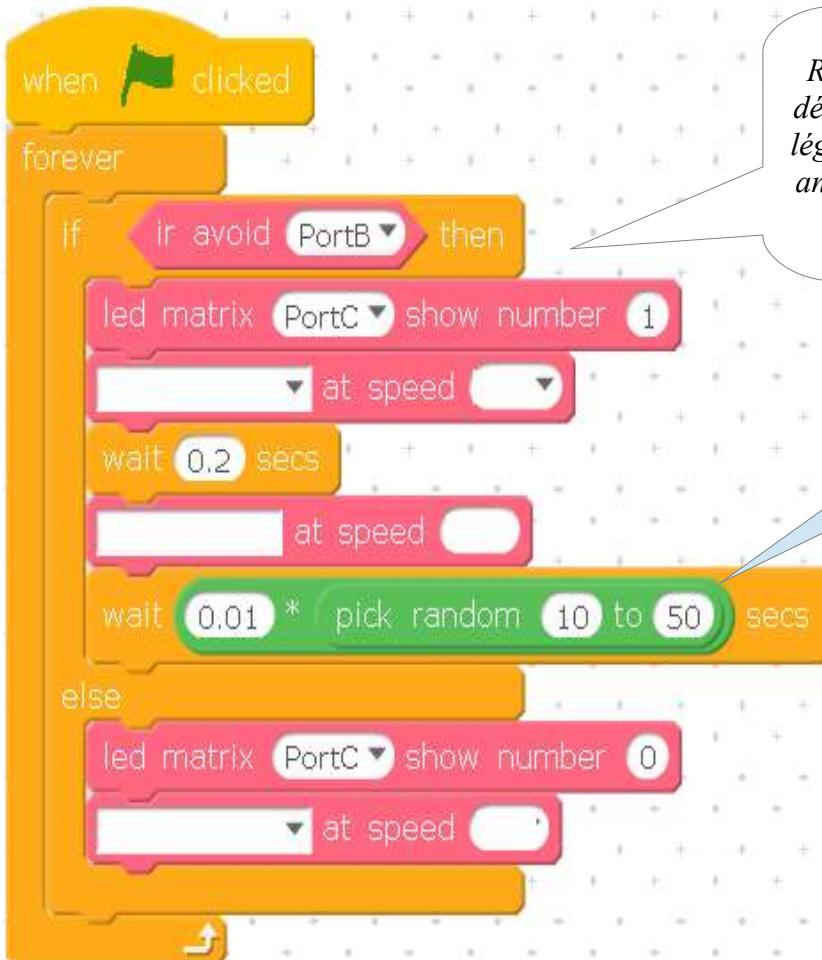
- 4) En conclusion : Quel est la fonction de ce module capteur d'obstacle qu'elle sont les valeurs possible de la variable « ir avoid »

- 5) On voudrait rendre le comportement du robot similaire à celui de l'aspirateur étudié et modélisé lors d'un travail sur scratch

Résultat ici : <https://scratch.mit.edu/projects/378523333/>



Complétez les « vides » de ce programme.



Rappel : si un obstacle est détecté, le robot doit reculer légèrement puis tourner d'un angle « aléatoire » avant de se remettre à avancer...

Pick random 10 to 50 prend un nombre au hasard entre 10 et 50..

Ainsi permet d'attendre un temps compris entre 0,1 et 0,5 secondes