



Dans cette leçon, nous allons modifier le programme de la leçon précédente. Nous allons ajouter le capteur fin de course de gauche (Switch2).

Nouveau Scénario : Le robot avance. Si le capteur fin de course droit est appuyé (état 1) alors le robot recule en aspirant pendant 5 secondes. Si le capteur gauche est appuyé (état 1) alors le robot s'arrête pendant 2 secondes.

Commençons la nouvelle programmation.

Sélectionnez l'outil **sélectionner** et **cliquez** sur l'angle en bas à droite pour supprimer les cases vides. Puis sur cet angle là.

Supprimez Servo1 et Servo2, ceux-là.

Glissez le capteur **Switch2** à la suite des cases vides, à droite et **entrez** la valeur test du switch à 1 et **laissez** sur égal égal (==).

Glissez ensuite **Servo1** en dessous de la coche verte et **entrez** la valeur **0** (le servomoteur droit s'arrête).

Placez **Servo2** à droite de ce dernier et **réglez** la vitesse à **0**. (Le servomoteur gauche s'arrête).

Pour que le robot s'arrête pendant 2 secondes, il faut ajouter un **TEMPO**. **Glissez** **Tempo** à droite de **Servo2** et **entrez** 20 dixièmes de secondes, c'est-à-dire : **2 secondes**.

Sélectionnez l'outil **relier** et **placez** des cases vides à droite de la croix rouge, comme ceci.

Puis **glissez** **Servo1** à la suite et **réglez** la vitesse à **10**.

Placez **Servo2** à droite de ce dernier et **réglez** la vitesse à **10**.

Voilà, nous avons programmé notre nouveau scénario :

Si Capteur fin de course droit est appuyé (état 1), alors le robot recule en aspirant pendant 5 secondes. **Si** le capteur gauche est appuyé (état 1), alors le robot s'arrête pendant 2 secondes. Et si ni le capteur droit, ni le capteur gauche ne sont appuyés (état 0) alors le robot avance.

Pour finir, **sélectionnez** l'outil **Relier** pour boucler le programme, comme ceci, **regardez** bien.

N'oubliez pas d'enregistrer votre programme !

