



Mettons en oeuvre ce que nous avons vu dans les leçons précédentes.

Ouvrons un nouveau projet. La case **START** est déjà placée.

Scénario désiré : Le robot tourne à droite pendant 1 seconde, puis il avance pendant 3 secondes en émettant un bip, puis il tourne à gauche pendant 1 seconde et pour finir, il recule pendant 5 secondes, LED rouge allumée.

Considérons que notre robot est muni de servomoteurs (Servo1 pour la roue gauche et Servo2 pour la roue droite), d'une LED rouge et d'un buzzer.

C'est parti...

- *Le robot doit tourner à droite pendant 1 seconde...*

Pour faire tourner notre robot à droite, il faut placer une action **Servo1** (moteur gauche) après la case **Start**. On entre **10** en indice de vitesse.

On glisse une action **Servo2** (moteur droit) à droite de la précédente. On entre **-10** en indice de vitesse.

Il faut ensuite ajouter une **pause (tempo)**. Ce sera le temps durant lequel le robot tourne à droite. Entrons **10** (dixième de seconde) = **1 seconde**

- *Le robot doit avancer pendant 3 secondes en émettant un BIP..*

Maintenant, glissons l'action **Servo1** en dessous de celle déjà placée. On entre **10** en indice de vitesse. Puis on glisse une action **Servo2** et on entre **10** en indice de vitesse. Le robot avance tout droit.

Ajoutons une action **Buzzer** à l'**état 1**.

Puis, ajoutons une **pause (tempo)**. Ce sera le temps durant lequel le robot avance tout droit. Entrons **30** (dixièmes de seconde) = **3 secondes**

- *Ensuite, le robot doit tourner à gauche...*

Glissons l'action **Servo1** en dessous de la précédente.

On fait les mêmes opérations que pour le virage à droite mais en inversant la vitesse des servomoteurs 1 et 2.

Servo1 à -10, Servo2 à 10 et tempo de 10 dixièmes de seconde

- *Pour finir, le robot doit reculer, LED allumée, pendant 5 secondes...*

Glissons l'action **Servo1** en dessous de la précédente. On entre **-10** en indice de vitesse. Puis on glisse une action **Servo2** et on entre **-10** en indice de vitesse. Le robot recule.

Ajoutons une action **Del** à l'**état 1**.

Puis, ajoutons une **pause (tempo)**. Ce sera le temps durant lequel le robot recule. Entrons **50** (dixièmes de seconde) = **5 secondes**

Puis, glissons l'action **STOP** en dessous, à la suite pour arrêter le programme.

Voilà, vous êtes maintenant plus à l'aise avec la programmation des Robots **ROOBY** !