

Technologie	Comment piloter un robot traceur ?	
Séance n° 1	Tracer des figures géométriques	
Compétences travaillées	CT 4.2 - Appliquer les principes élémentaires de l'algorithmique et du codage à la résolution d'un problème simple. CT5.7 - Analyser le comportement attendu d'un système réel et décomposer le problème posé en sous-problèmes afin de structurer un programme de commande.	Domaine 1 Domaine 4

Séance 1 programmation robot traceur

Site de programmation : <https://lab.open-roberta.org/>

aide programmation 1 : <https://www.youtube.com/watch?v=s51J3qT3-1A>

aide capture écran : <https://www.youtube.com/watch?v=i4K5TrZ7fk>

1) Reproduis le programme pour tracer un carré de 50cm

Augmente la vitesse pour tourner à 80%.
Que constates-tu ?

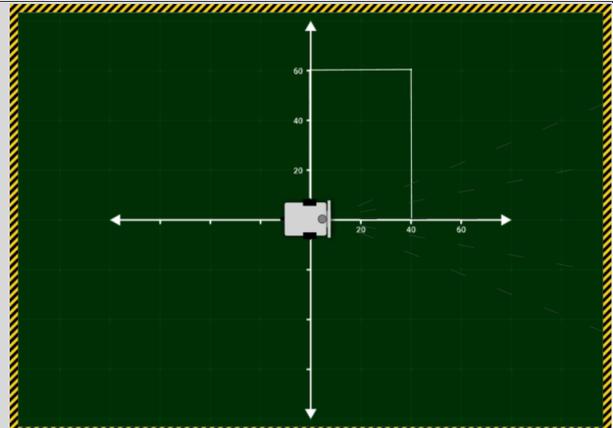
.....

```

+ démarrage du programme
répéter 4 fois
faire
  rouler en avant vitesse en % 100
  distance en cm 50
  tourner gauche vitesse en % 100
  degrés 90
  
```

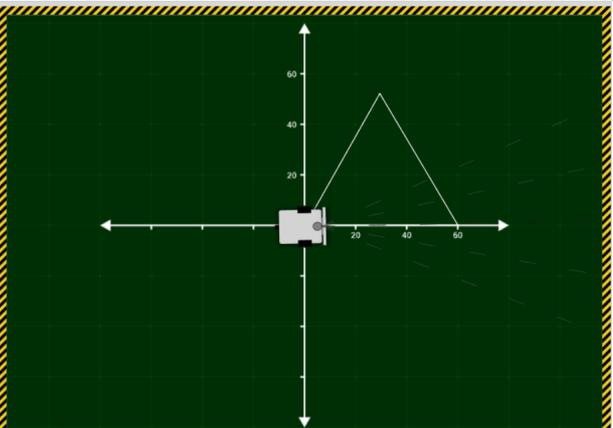
2) Modifie le programme pour tracer un rectangle de 40cm x 60cm avec une boucle répéter 2 fois.

Capture l'écran de ton programme et place l'image ici



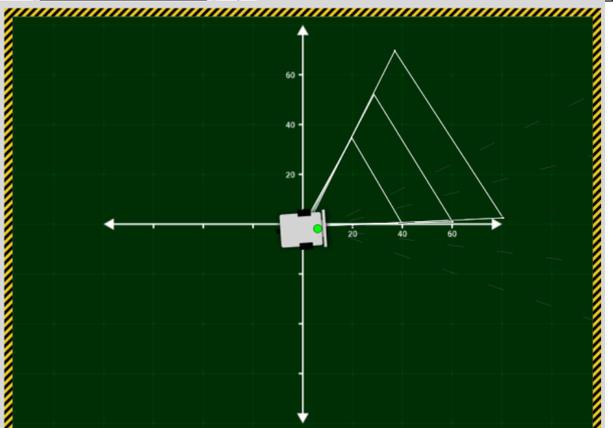
3) Réalise un programme pour tracer un triangle équilatéral de 60cm

Capture l'écran de ton programme et place l'image ici



4) Réalise un programme pour tracer 3 triangles inscrits équilatéraux de 40cm, 60cm et 80cm

Capture l'écran de ton programme et place l'image ici



Technologie	Comment piloter un robot traceur ?	
Séance n° 1	Tracer des figures géométriques	
Compétences travaillées	CT 4.2 - Appliquer les principes élémentaires de l'algorithmique et du codage à la résolution d'un problème simple. CT5.7 - Analyser le comportement attendu d'un système réel et décomposer le problème posé en sous-problèmes afin de structurer un programme de commande.	Domaine 1 Domaine 4

5) Reproduis ce programme qui utilise une variable « x » et complète les éléments manquants pour obtenir les mêmes triangles que précédemment.

Capture l'écran de ton programme et place l'image ici

```

+ démarrage du programme
- variable x : nombre ← 40

répéter fois
faire
  répéter fois
  faire
    rouler en avant vitesse en %
    distance en cm
    tourner gauche vitesse en % 10
    degrés
  fixer x à x +

```