






3PRO_2 Cycle 4 Seq : 26 Activité : 2	<h1>Comment préparer la programmation du robot ?</h1>		
Compétences	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> Pratiquer des démarches scientifiques et technologiques <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> Concevoir, créer, réaliser <input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> S'approprier des outils et des méthodes <input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> Pratiquer des langages	<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> Mobiliser des outils numériques <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> Adopter un comportement éthique et responsable <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> Se situer dans l'espace et dans le temps	
	<h2>LE PROBLEME</h2> <p>Comment préparer le programme de mon robot pour suivre un parcours précis ?</p>		
	<h2>SOMMAIRE DU TRAVAIL A FAIRE</h2> <p>1. Réalise l'algorithme et l'organigramme de fonctionnement du robot suiveur de ligne.</p>		
	<h2>CE QUE JE DOIS AVOIR COMME MATERIEL</h2> <p>Un ordinateur, un robot suiveur de ligne.</p>		
	<h2>J'AI REUSSI MON TRAVAIL SI...</h2> <ul style="list-style-type: none"> - J'ai utilisé les informations de la séquence précédente - J'ai synthétisé le fonctionnement du robot sous forme d'algorithme et d'organigramme. 		

Mes notes :