






3PRO_4 Cycle 4 Seq : 27 Activité : 1	<h2>Comment programmer le robot pour le rendre autonome (mode déconnecté)?</h2>	
Compétences	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> Pratiquer des démarches scientifiques et technologiques <input checked="" 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
	<h3>LE PROBLEME</h3> <p>Comment programmer un robot pour suivre un parcours précis en autonomie complète ?</p>	
	<h3>SOMMAIRE DU TRAVAIL A FAIRE</h3> <ol style="list-style-type: none"> 1. Adapte le programme de simulation pour un fonctionnement autonome (sans fil et utilisation du poste informatique) 2. Adapte le programme de simulation aux capteurs et actionneurs choisis comme solutions techniques sur le robot <p>Bien utiliser les documents ressources et le logiciel Mblock</p>	
	<h3>CE QUE JE DOIS AVOIR COMME MATERIEL</h3> <p>Un ordinateur, le logiciel Mblock Une carte arduino Uno + grove + capteurs et actionneurs choisis</p>	
	<h3>J'AI REUSSI MON TRAVAIL SI...</h3> <p>- J'ai adapté le programme pour un interfaçage autonome et adapté aux solutions choisies sur le robot</p>	

Mes notes :