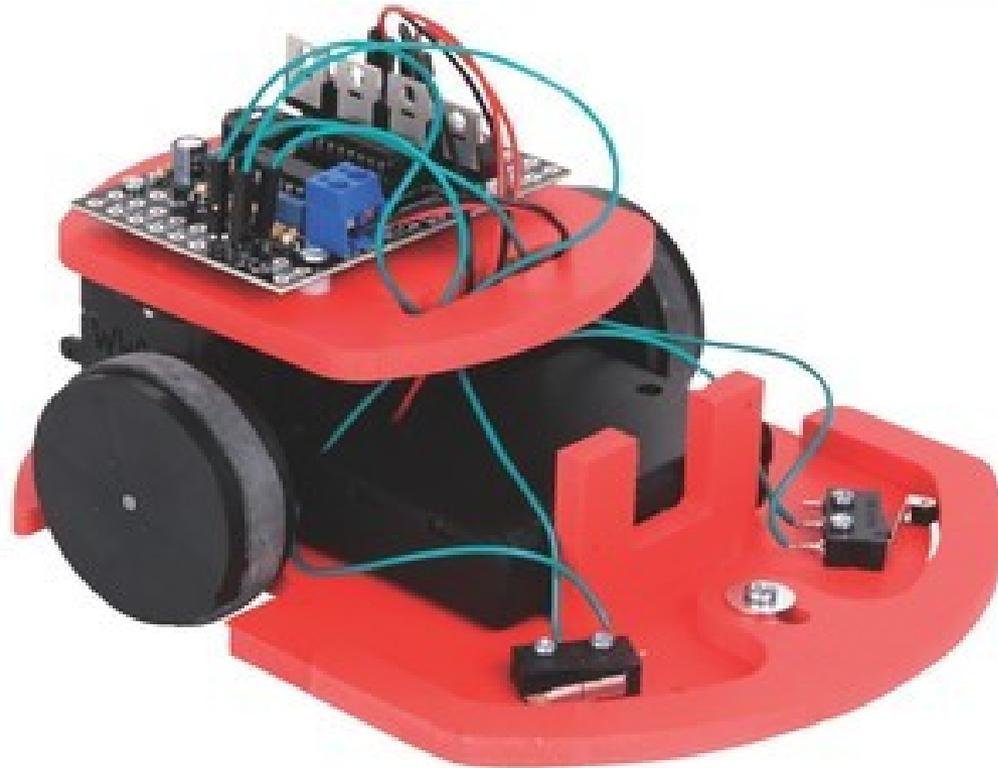
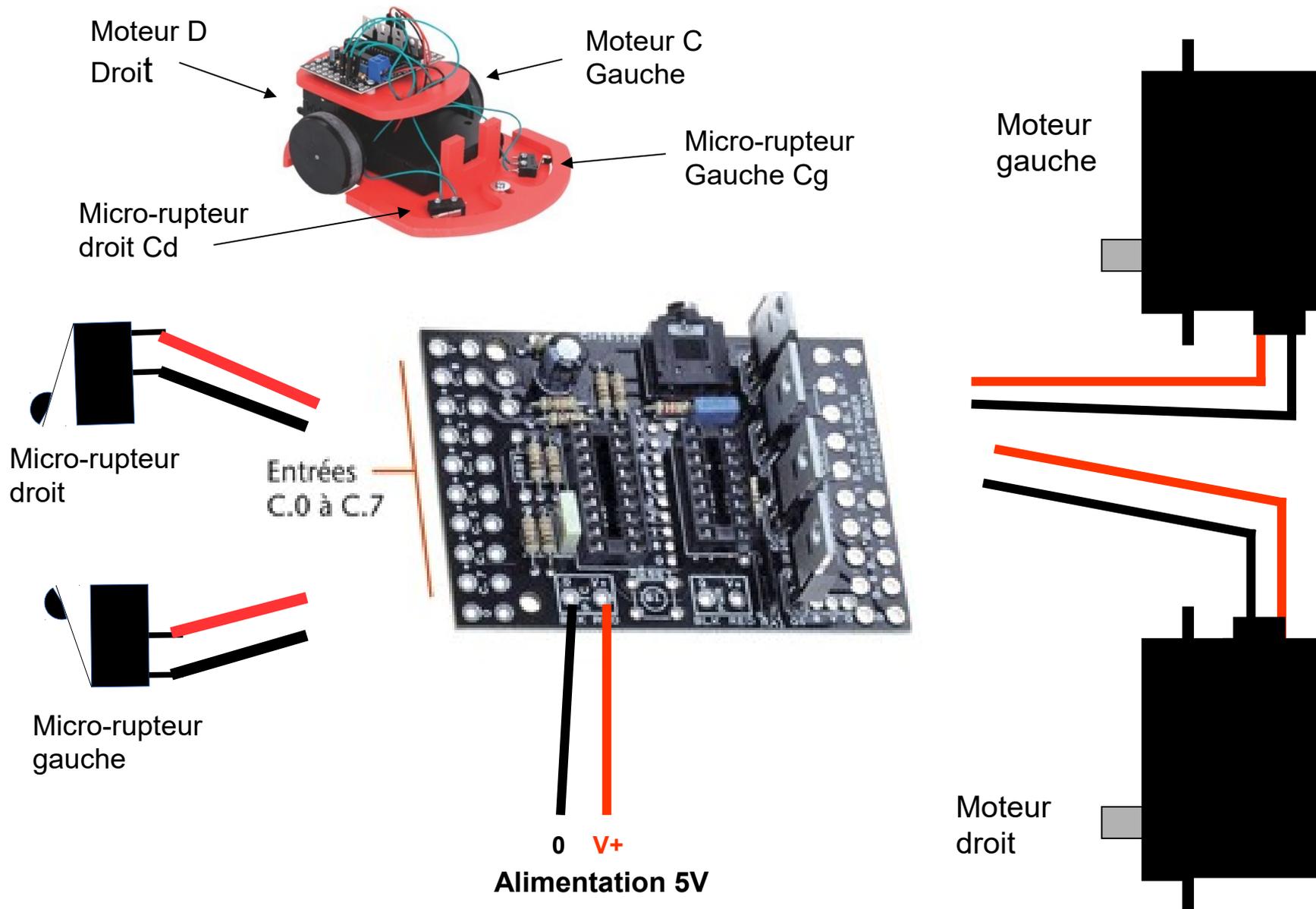


# Découverte du robot High Power

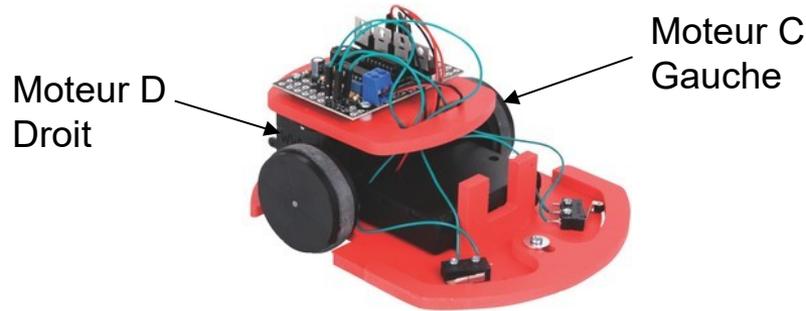


# Découverte du robot High Power

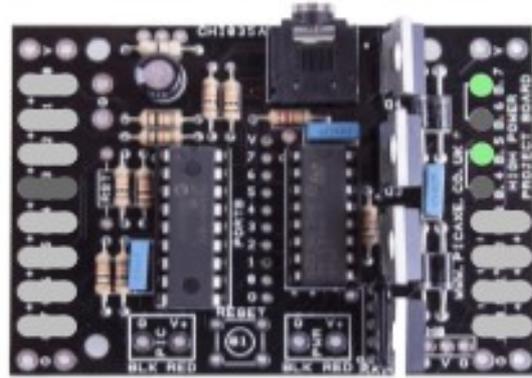
## 2. Observez le câblage du robot et complétez le schéma



## 3. Observez la simulation et commentez le programme



```
graph TD
    Start[début] --> Loop[répéter indéfiniment]
    Loop --> MotorD1[moteur D à avancer]
    MotorD1 --> MotorC1[moteur C à avancer]
    MotorC1 --> Pause1[pause pendant 2000 ms]
    Pause1 --> MotorD2[moteur D à reculer]
    MotorD2 --> MotorC2[moteur C à reculer]
    MotorC2 --> Pause2[pause pendant 2000 ms]
    Pause2 --> Loop
```

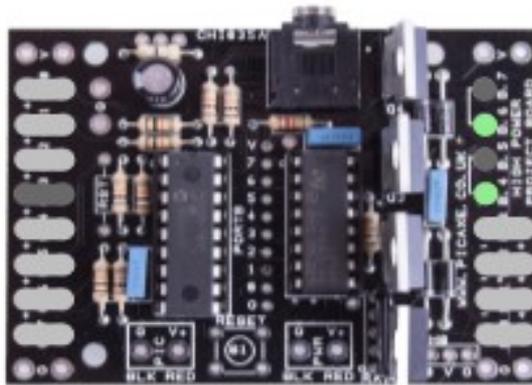


B7 → } **D** Moteur .....

B6 → } **D** Moteur .....

B5 → } **C** Moteur .....

B4 → } **C** Moteur .....



B7 → } **D** Moteur .....

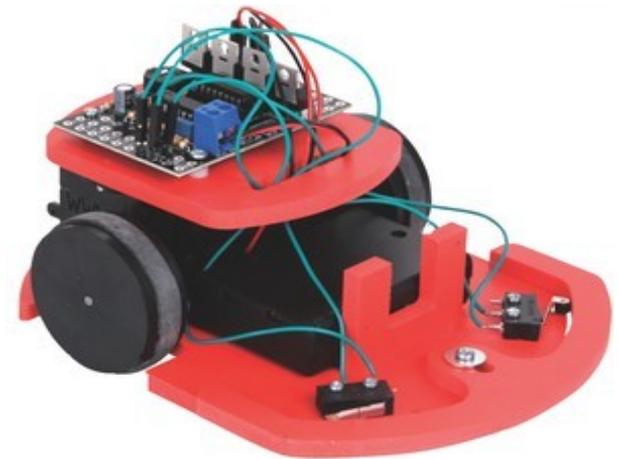
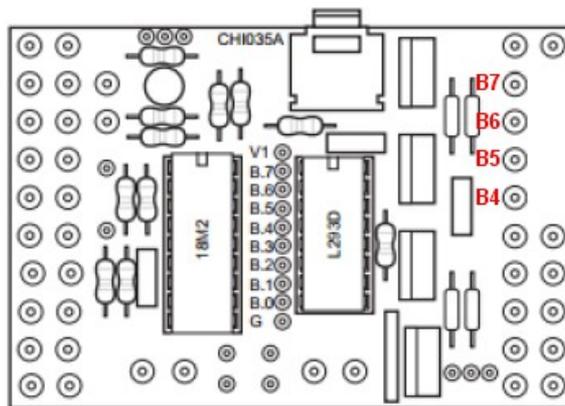
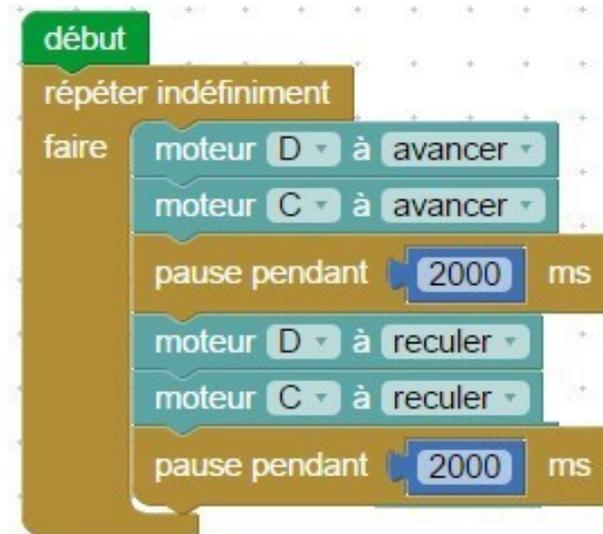
B6 → } **D** Moteur .....

B5 → } **C** Moteur .....

B4 → } **C** Moteur .....

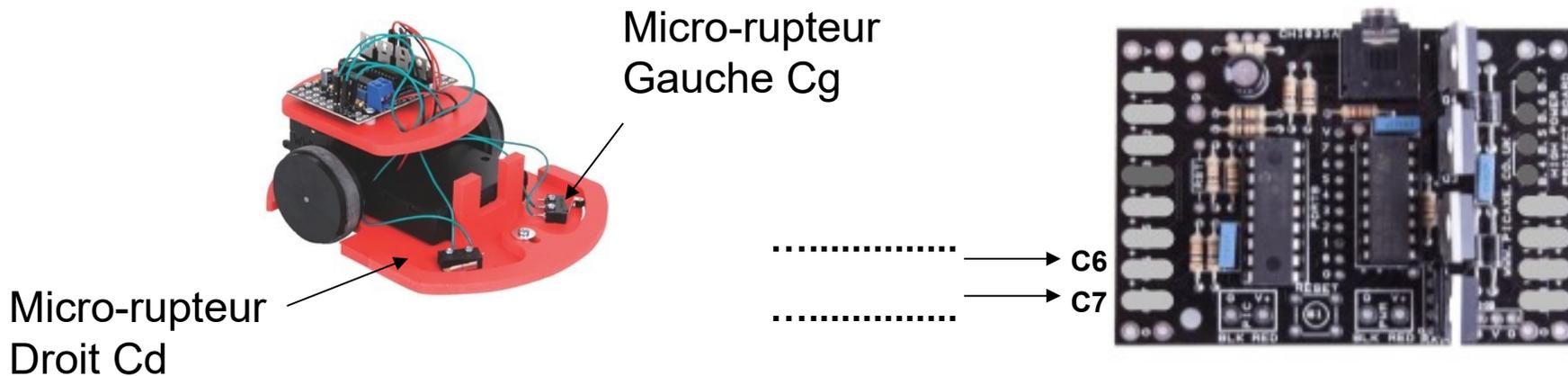
# Découverte du microrobot

## 2. Téléchargez le programme sur la carte interface et testez le fonctionnemenent

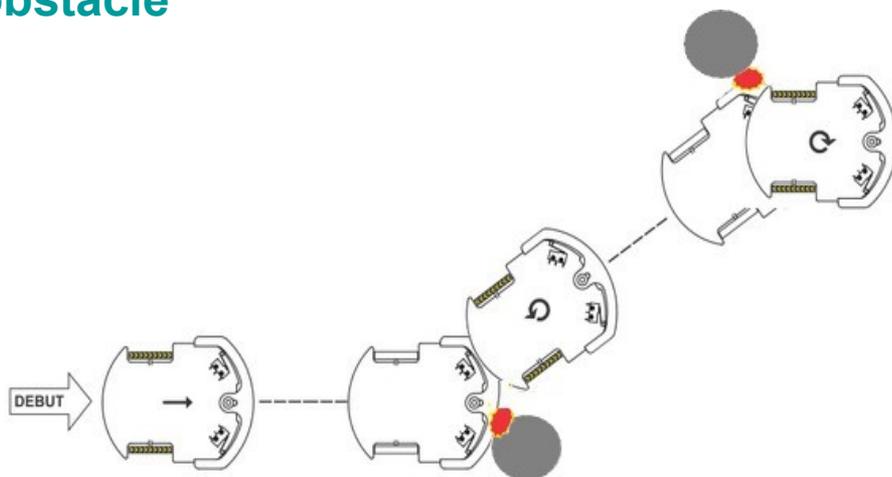


# Découverte du robot High Power

## 3. Observez le câblage des micro-rupteurs et compléter le repérage ci-dessous



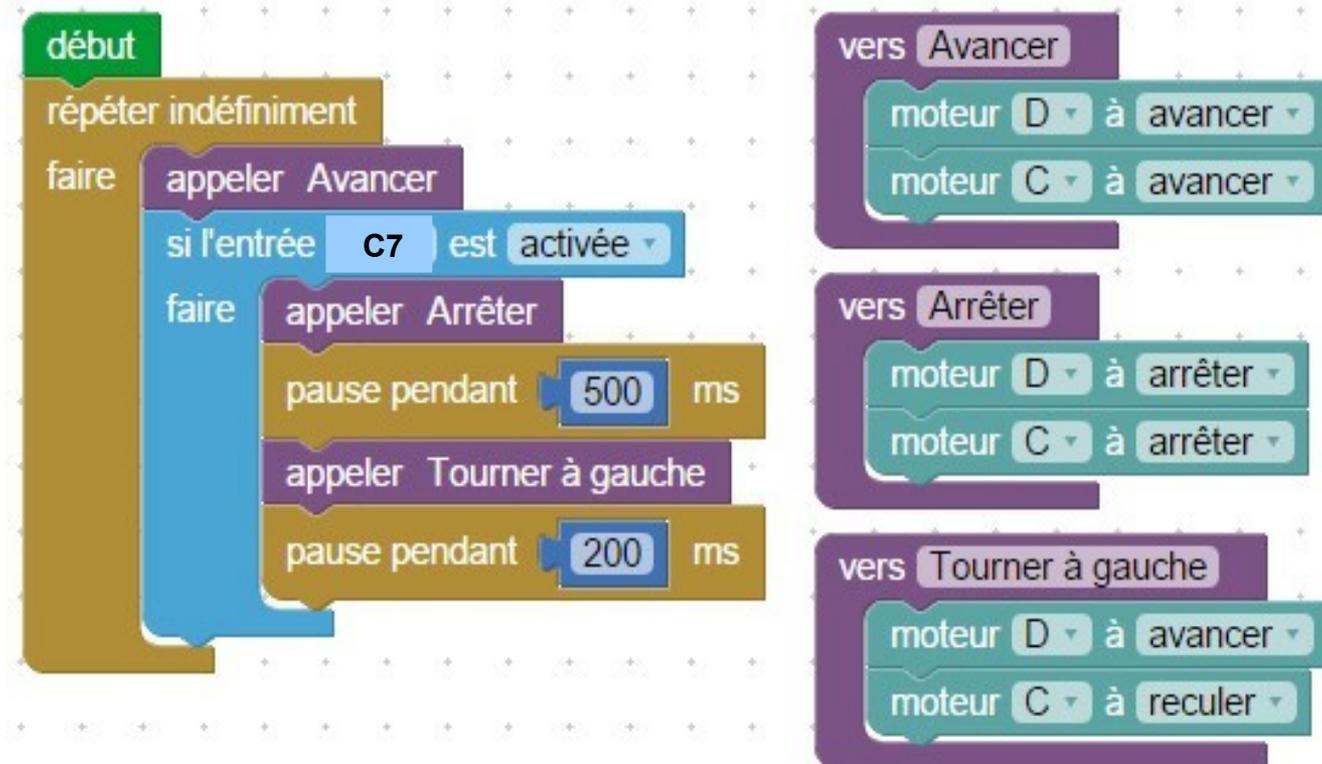
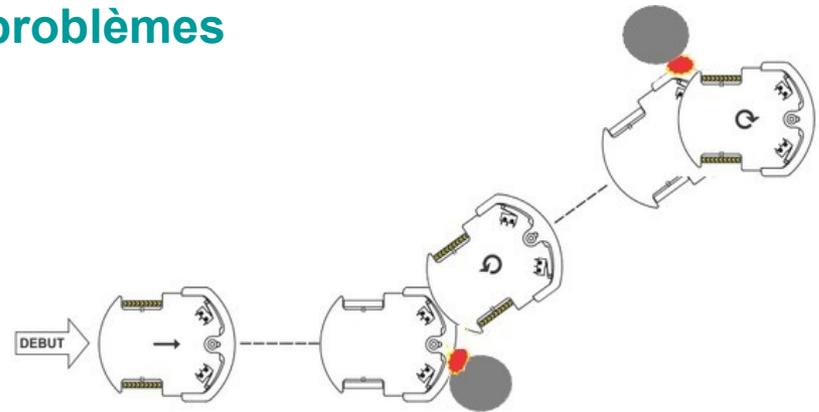
- Complétez le programme ci-contre pour que le robot dévie sa trajectoire lorsqu'il rencontre un obstacle



```
graph TD
    Start[début] --> Loop[répéter indéfiniment]
    Loop --> Do1[faire]
    Do1 --> MotorD1[moteur D à avancer]
    Do1 --> MotorC1[moteur C à avancer]
    Do1 --> IfC7[si l'entrée C7 est activée]
    IfC7 --> Do2[faire]
    Do2 --> MotorD2[moteur D à arrêter]
    Do2 --> MotorC2[moteur C à arrêter]
    Do2 --> Pause1[pause pendant 1000 ms]
    Do2 --> MotorD3[moteur D à avancer]
    Do2 --> MotorC3[moteur C à reculer]
    Do2 --> Pause2[pause pendant 200 ms]
    Do1 --> End[fin]
```

## 4. Décomposition du problème en sous-problèmes

Reproduisez et complétez le programme pour obtenir le fonctionnement en utilisant les sous-programmes



## 5. Décomposition du problème en sous-problèmes

Réalisez le programme pour obtenir le fonctionnement décrit ci-dessous.

