



# Séquence 4

Groupe n°

Nom d'un des élèves du groupe: \_\_\_\_\_

Dossier d'enregistrement des programmes: \_\_\_\_\_

**4.1 Situation:** Cette fois, le robot doit avancer puis émettre un son devant l'obstacle peut importe où il se situe. Ensuite, il devra tourner devant l'obstacle et le contourner. Pour cela, nous allons tester différents capteurs.

**4.2 Utilisation du capteur tactile:**



Expérimenter

→ Il faut que le robot avance puis émette un son en touchant l'obstacle. Ensuite, il doit le contourner.

A compléter

Avantages ou inconvénients de cette solution: \_\_\_\_\_

**4.3 Utilisation du capteur photosensible:**



Expérimenter

→ Il faut que le robot avance puis émette un son en détectant l'obstacle. Ensuite, il doit contourner l'obstacle.

A compléter

Avantages ou inconvénients de cette solution: \_\_\_\_\_

**4.4 Utilisation du capteur à ultrasons :**



Expérimenter

→ Il faut que le robot avance puis émette un son en détectant l'obstacle. Ensuite, il doit contourner l'obstacle.

A compléter

Avantages ou inconvénients de cette solution: \_\_\_\_\_

**4.5 Conclusion:** Pour vous, quelle est la meilleure solution? Pourquoi? \_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_  
\_\_\_\_\_