

**CI2 Défi-Robot**  
**RECHERCHE DE SOLUTIONS TECHNIQUES**  
**Programmation du Robot**  
**EXERCICE 2**  
**DETECTEUR OBSTACLE MANŒUVRE DE DEGAGEMENT**

Démarrez le logiciel « logicator », enregistrez le fichier dans le sous dossier « LOGICATOR » de votre dossier technologie avec le nom suivant :

exercice 102 detecteur moteur dégagement 1 nom prénom nom prénom 3XXGXXXX

Vous allez utiliser les commandes du menu **général** situé sur la droite de l'écran  
 Ce programme reprend le précédent mais en faisant rouler le robot.

Vous devez modifier le programme ainsi :

Faire avancer le robot,

puis lorsque le poussoir droit est actif :

le robot doit s'arrêter et reculer en tournant à droite afin de reprendre son chemin.

De même si c'est le poussoir gauche, effectuer la même manœuvre mais vers la gauche cette fois ci.

Temporisation manoeuvre : 1s

Rappel : ([Cf doc carte électronique du microbot.](#))

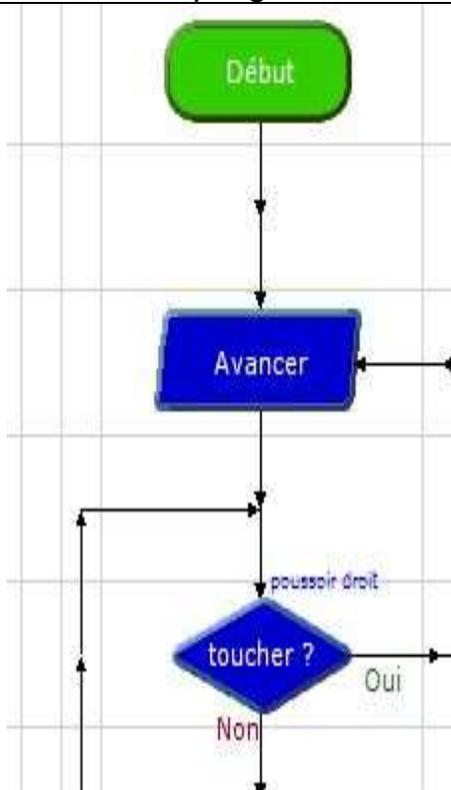
C1 étant le capteur avant gauche (entrée 1)

C3 étant le capteur avant droit. (entrée 3)

B1 étant l'œil gauche (sortie 1)

B3 étant l'œil droit (sortie 3)

Réaliser le programme suivant :



Poursuivre ce programme...

Une fois le programme réalisé et testé, modifiez la temporisation.

Tester les valeurs suivantes :

Pour chaque valeur un fichier doit être enregistré.

0,2s

0,5s

1s

2s

Noter vos observations.

Enregistrer chaque fichier en remplaçant "1" par la durée de la tempo

PS : Pensez à imprimer le document et votre programme.