

**CI2 Défi-Robot**  
**RECHERCHE DE SOLUTIONS TECHNIQUES**  
**Programmation du Robot**  
**EXERCICE 4**  
**DETECTEUR ULTRA SON**

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

exercice 104 detecteur ultrason nom prénom nom prénom 3XXGXXXX

Vous allez utiliser les commandes du menu **général / Variables / Autre E/S** situé sur la droite de l'écran.

Ce programme permet au robot de détecter un obstacle à distance grâce aux capteur à ultrason.

Le capteur à ultrason est connecté sur l'entrée/sortie C2

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



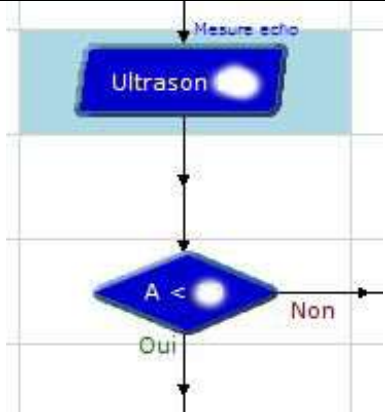
B1 étant l'œil gauche (sortie 1)

B3 étant l'œil droit (sortie 3)

Réaliser le programme suivant :

Faire avancer le robot

Lorsqu'il détecte un obstacle situé à moins de 10 cm celui doit s'arrêter, lorsque l'obstacle est enlevé le robot repart.

			<p>Il vous faut choisir la commande « ultrason » dans le menu « autre E/S » et la paramétrer correctement. Indiquer le n° de l'entrée / sortie et laisser la variable A par défaut.</p> <p>Le capteur ultrason émet un signal qui lui est renvoyé. Il faut donc le comparer. Vous allez utiliser la fonction « compare » dans le menu « variables »</p> <p>Chercher la distance minimale à indiquer afin que le robot ait le temps de s'arrêter.</p> <p>10cm :            9cm :            8cm :            7cm :            6cm :            5cm :            4cm :            3cm :</p>
---	--	--	---

PS : Pensez à imprimer le document et votre programme.