

# Comment se comporte la voiture dans les embouteillages ?

NOM: Prénom: 5ème

- C1 : Identifier des constituants de la chaîne d'information d'un OST (l'organisation de la chaîne d'information étant fournie)
- C2 : Comprendre et traduire en un algorithme en langage naturel le programme associé à une fonctionnalité d'un OST
- C3 : Modifier les paramètres d'un programme et identifier ou évaluer ses effets en termes de fonctionnalité

	Maîtrise insuffisante	Maîtrise fragile	Maîtrise satisfaisante	Très bonne maîtrise
L'élève comprend et traduit un programme blocs en langage naturel				
L'élève est capable de repérer les éléments de la chaîne d'information				

#### Connaissances:

- Programmation graphique par blocs
- Chaîne d'information

## <u>Problématique</u>: Comment se comportent les voitures dans les

em	bo	utei	llages	?
----	----	------	--------	---


Nous allons utiliser le robot Mbot pour simuler le comportement d'une voiture autonome



Connecte-toi sur Capytale, <a href="https://capytale2.ac-paris.fr/p/vittascience/?mode=assignment&id=5781080">https://capytale2.ac-paris.fr/p/vittascience/?mode=assignment&id=5781080</a>

## J'observe le programme existant et j'explique le programme en rédigeant un algorithme

si	[Capteur à u	ltrasons	] distan	ice en	cm •	sur l	le port	3		≥ ▼	1	alo
[Moteu	ırs] contrôler	le robot	avanc	er 🔻	vitess	50	(%)					
sinon									•			 (
[Moteu	ırs] arrêter le	moteur	droit 8	d qauc	he ▼							

Mon algorithme – Langage naturel
Répéter indéfiniment Si
Alors
Sinon

Séance 3

- Quel est le nom du capteur qui permet de détecter la voiture de devant ?
<ul> <li>Légende la photo du robot</li> </ul>
Tester le programme. Tu dois brancher le robot sur le port USB de ton ordinateur et allumer le robot puis cliquer sur l'icône
Explique le problème que tu observes :
Je recherche une solution pour résoudre le problème
Que peux-tu faire pour résoudre ce problème ?
Compare ta solution avec celle de tes camarades de groupe pour choisir une solution commune
Tester votre solution
Quel élément du robot as-tu utilisé dans ton programme pour détecter un obstacle devant lui ?      Comment as-tu réglé la distance d'arrêt du robot devant l'obstacle ?
Quel élément permet au robot de communiquer aux autres voitures qu'il s'arrête?
Nous représentons le chemin de l'information avec un schéma appelé « la chaine d'information »  • Complète les cases vides avec le nom des composants du robot :
Faire l'activité learningApps du robot Mbot :

https://learningapps.org/watch?v=p1v3jqui325

### Reproduire votre exercice sur la chaîne d'information ci-dessous :

Chaîne d'information

Communiquer

Information pour l'utilisateur

Transmettre

Ordre pour la chaîne d'énergie

LED, Carte programmable, Capteur à ultrasons, Buzzer, Câbles

## Travail à faire pour la prochaine séance :

Teste tes connaissances sur le robot Mbot en identifiants les principaux constituants : <a href="https://learningapps.org/view27396475">https://learningapps.org/view27396475</a>



Je rédige le bilan de la classe : comment le robot peut-il détecter un obstacle ?

#### J'auto évalue mon travail

**Compétence travaillée** : Comprendre et modifier un programme associé à une fonctionnalité d'un objet ou d'un système technique

NA	PA	A	D
Je n'ai pas compris le	J'ai écrit sous la forme d'un	J'ai modifié et testé le	J'ai complété la chaine
programme de base et je	algorithme le programme	programme de base	d'information
n'ai pas su le modifier	de base		