

DESIGN, INNOVATION ET CRÉATIVITÉ	LES OBJETS TECHNIQUES, LES SERVICES ET LES CHANGEMENTS INDUITS DANS LA SOCIÉTÉ	LA MODÉLISATION ET LA SIMULATION DES OBJETS ET SYSTÈMES TECHNIQUES	ENSEIGNEMENT DE L'INFORMATIQUE ET DE LA PROGRAMMATION
3^{ème}	Comment créer un robot ?		Séquence 3-3 Séance 1
Je vais apprendre ce qu'est : Sous programme	Je sera capable de : Analyser le comportement attendu d'un système réel et décomposer le problème posé en sous problèmes afin de structurer un programme de commande.		
Socle Commun : Piloter un système connecté localement ou à distance.			

Choix des solutions

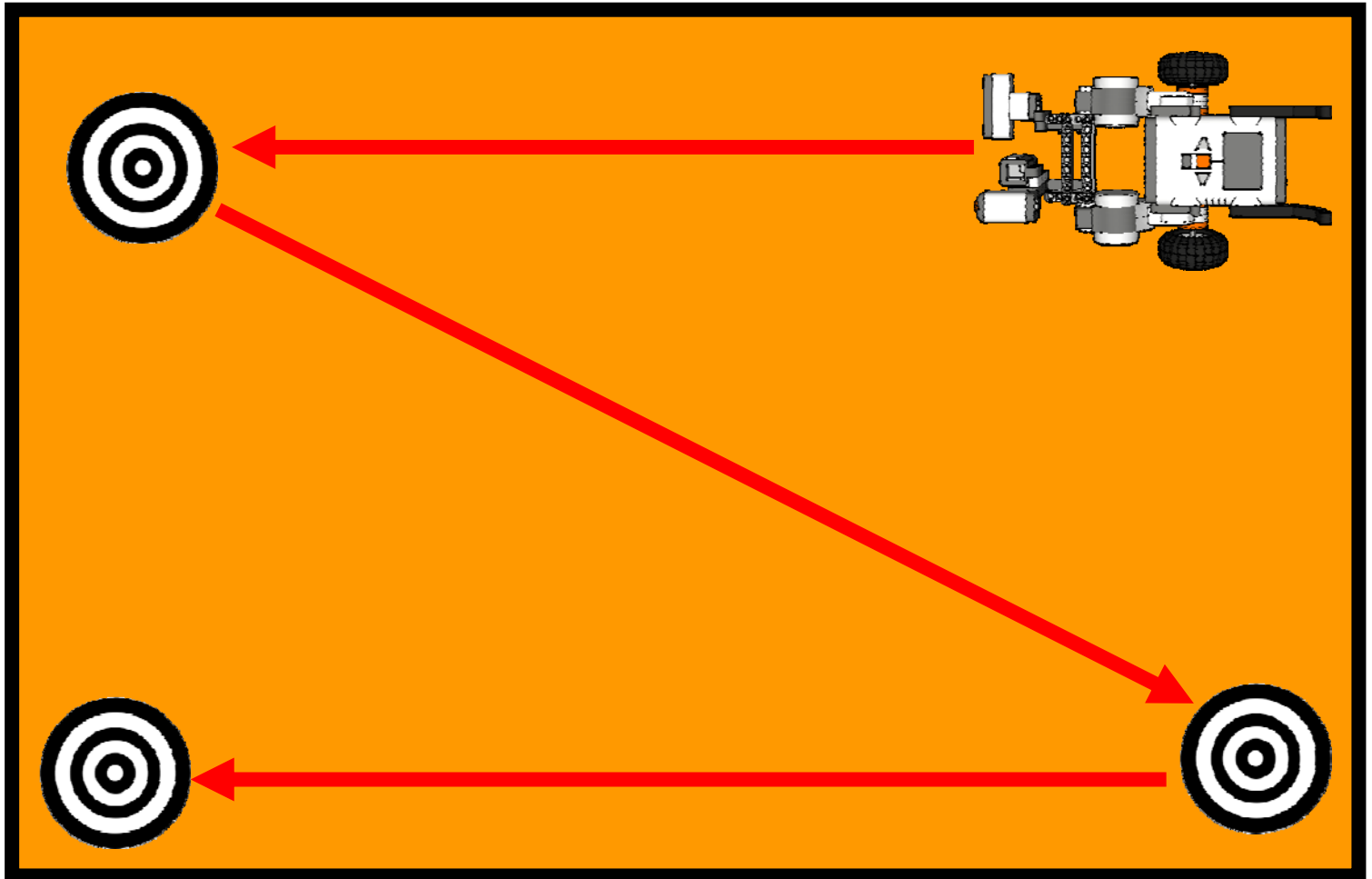
Entrer sous forme de variable les coordonnées des cibles du parcours à réaliser

The screenshot shows a programming interface for an object named "Objet1". The object's current coordinates are x: -12, y: 7, and azimuth: 90. The interface is divided into several sections:

- Left Panel (Categories):** Includes buttons for Contrôle, Déplacement, Capteurs, Moteurs, Opérateurs, Mouvement, Apparence, Sons, Stylo, and Variables (highlighted in orange).
- Variable Management:**
 - Buttons for "Nouvelle variable" and "Supprimer une variable".
 - Checkboxes for variables X1 and Y1, both of which are checked.
 - Buttons for "X1 prend la valeur 0" and "Y1 prend la valeur 0".
 - Buttons for "ajouter 1 à X1", "afficher la variable X1", and "cacher la variable X1".
 - A "variables script" button with a value of 3.
- Scripts Panel:** Contains two orange blocks: "X1 prend la valeur 0" and "Y1 prend la valeur 0".
- Other Panels:** "Costumes" and "Sons" panels are visible but empty.

Programmation

Réaliser l'organigramme puis la programmation pour permettre au robot de se déplacer suivant le parcours donné par les cibles.



Exemple de début de programme avec appel de sous programme.

```

quand [ ] est cliqué
  attendre jusqu'à bouton [enter] pressé et relaché
  configure la vitesse du chassis à 5 cm /s
  X1 prend la valeur 0
  Y1 prend la valeur 0
  X2 prend la valeur 0
  Y2 prend la valeur 0
  envoyer à tous D1
  attendre jusqu'à [light sensor] voit
  attendre 1 secondes
  X1 prend la valeur 0
  Y1 prend la valeur 0
  X2 prend la valeur 0
  Y2 prend la valeur 0
  envoyer à tous D1
  attendre 1 secondes

quand je reçois D1
  aller à x: X1 cm y: Y1 cm
  attendre 1 secondes
  aller à x: X1 cm y: Y1 cm
  attendre 1 secondes
  arrêter le script
  
```

Programmation

Modifier l'organigramme puis la programmation pour permettre au robot de se déplacer suivant le parcours donné par les cibles.

