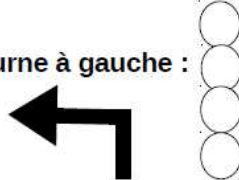
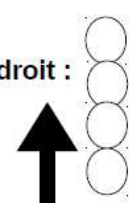
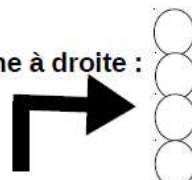
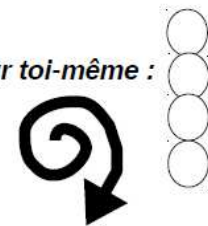
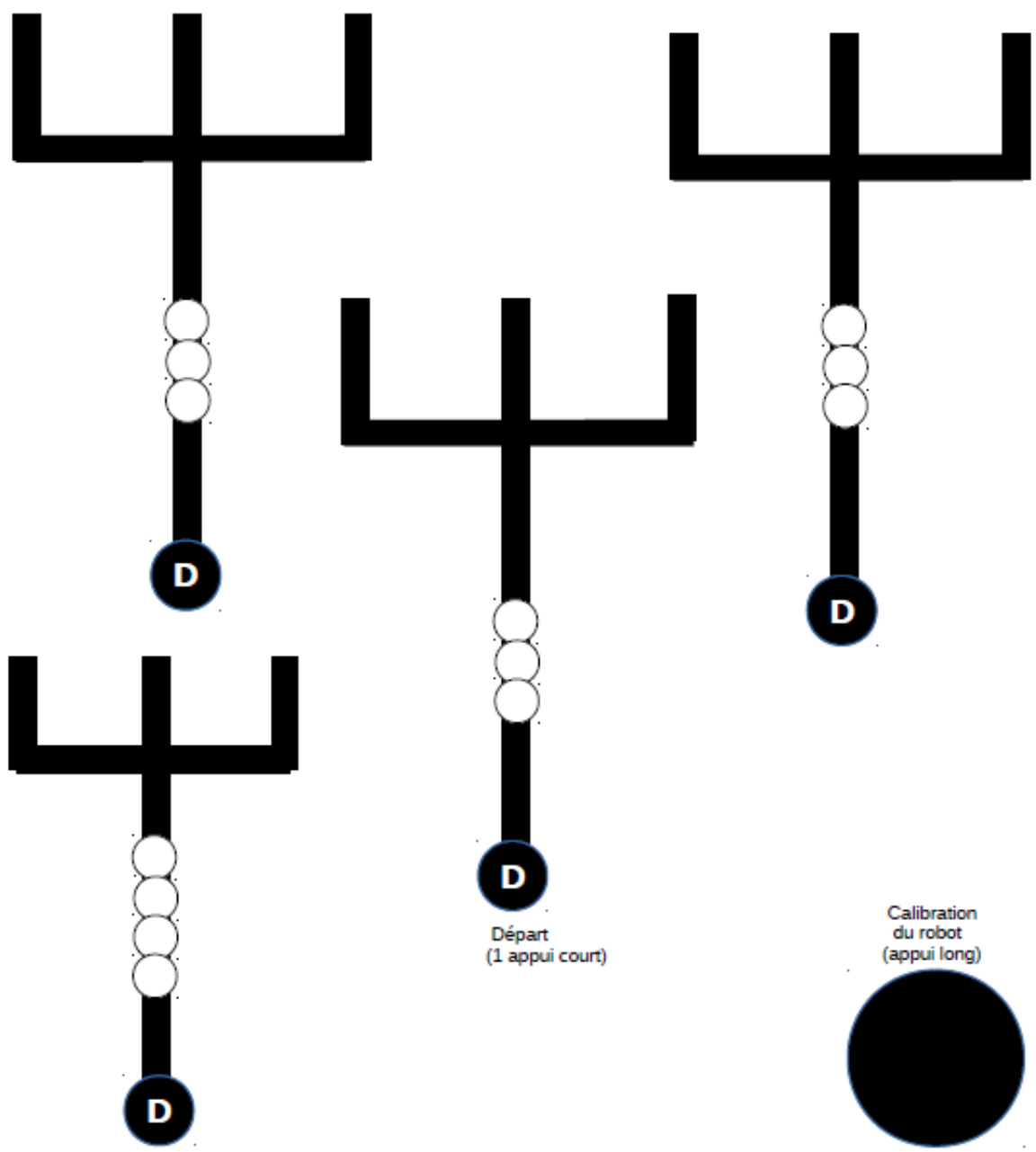


CI 7	Comment imaginer la ville de demain ?
Compétences	<p><u>A.F.C. Repérer et comprendre la communication et la gestion de l'information.</u></p> <ul style="list-style-type: none"> Notions d'algorithmes, les objets programmables

ACTIVITE A2 : Comment programmer le déplacement de notre navette ? Découverte du robot « ozobot »

- Après avoir réalisé le calibrage d'ozobot, pose et observe le comportement du robot sur chacun des quatre parcours du document **ressource R1**. Déduis-en le code couleur correspondant aux actions suivantes et colorie les pastilles en conséquence (tu auras besoin de feutres de couleur rouge, vert, bleu et noir). S'il y a une pastille en trop, colorie la en noir.
- Indique par des flèches, le parcours du robot.

<p>Tourne à gauche :</p> 	<p>Va tout droit :</p> 	<p>Tourne à droite :</p> 	<p>Tourne sur toi-même :</p> 
--	--	---	--



Départ (1 appui court)

Calibration du robot (appui long)

- Que fait le robot lorsqu'il rencontre uniquement une ligne noire ?

- Décris le fonctionnement complet du robot ozobot :

Comment le robot fait-il pour réaliser ces actions ?



- A partir de tes observations, quel est l'élément du robot qui lui permet de suivre la ligne et de changer de comportement en fonction des instructions ?

- Quels sont les éléments qui permettent au robot de se déplacer :

- A ton avis, pourquoi y a-t-il 2 micro-moteurs ?