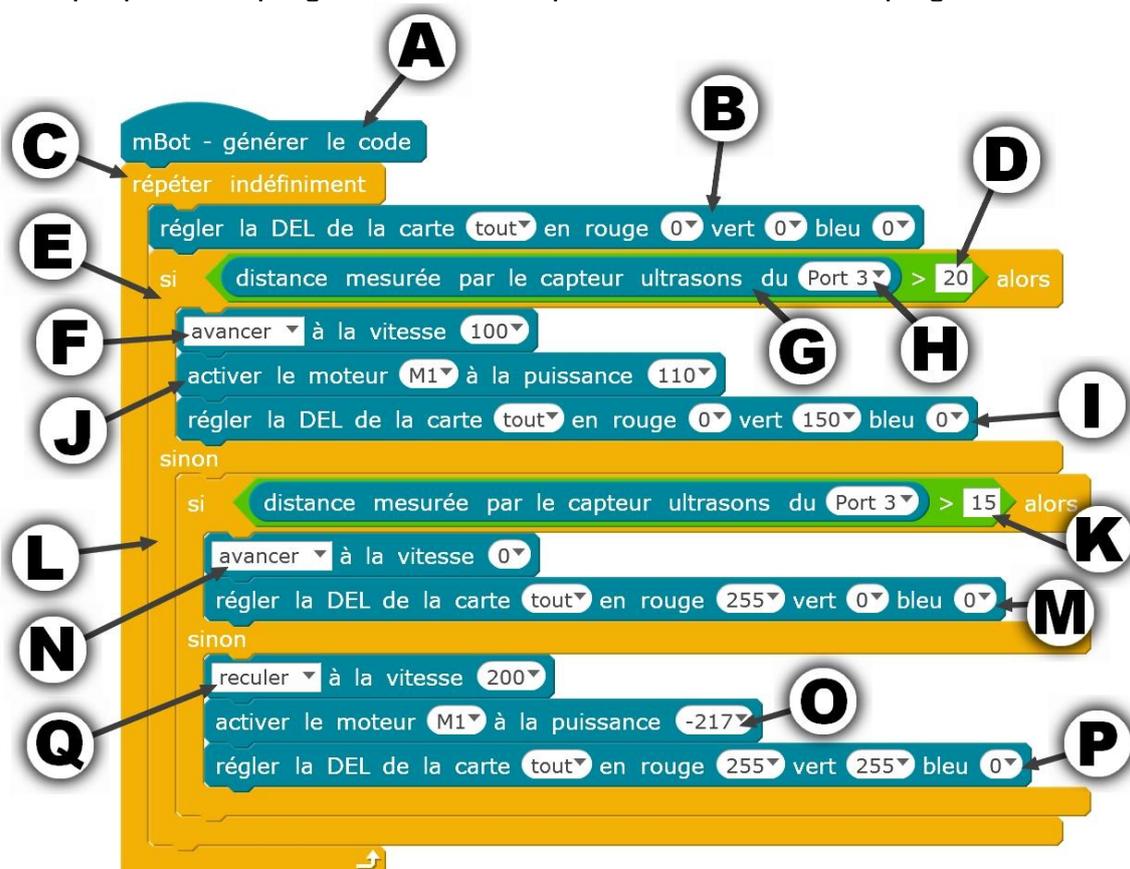


Associez chaque partie du programme à son explication. Attention aux pièges !



N°	Explications	Repère
1	Les deux LEDs sont allumées en VERT.	
2	Cette partie là ne sera réalisée que si la distance mesurée par le capteur à ultrason est supérieure à 20 cm.	
3	La puissance envoyée au moteur M1 est négative car il doit reculer.	
4	Cette commande permet de recevoir l'information venant du capteur à ultrasons.	
5	Les LEDs sont éteintes	
6	Le moteur gauche avance, le moteur droit recule. Le robot tourne.	
7	Cette partie là ne sera réalisée que si la distance mesurée est inférieure à 20 cm.	
8	Les deux moteurs sont activés en même temps à la vitesse 100.	
9	Ce nombre indique en dessous de quelle valeur le robot reculera.	
10	C'est ce qu'il faut écrire pour pouvoir téléverser le programme dans le robot.	
11	C'est une façon d'arrêter les deux moteurs du robot.	
12	Cela permet d'obtenir la couleur jaune.	
13	Les deux moteurs ne sont pas totalement identiques. Il est donc nécessaire d'ajuster leur puissance afin que le robot aille droit.	
14	Si il y a plus que 20 cm devant le robot, il devra s'arrêter.	
15	Le robot doit constamment contrôler la position du véhicule de devant.	
16	Il y a 4 ports sur le robot. Le capteur à ultrason est relié au port n°3	
17	Les deux LEDs sont allumées en ROUGE.	
18	Le véhicule devant nous est trop près, il faut reculer.	
19	Si le véhicule devant nous est plus loin que 20 cm, alors on peut avancer.	