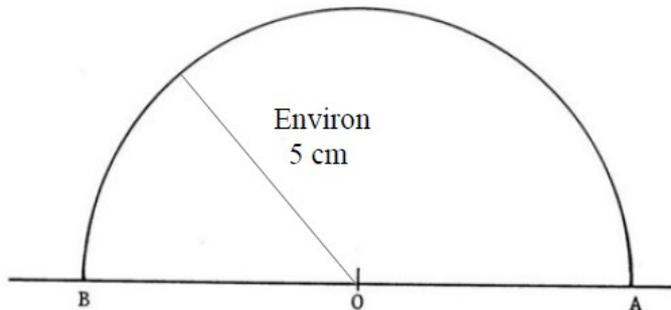


Bonjour cher utilisateur!

Pour que tu puisse te servir de notre programme, nous allons t'expliquer a quoi servent chaque bloc. Pour commencer, le but de ce programme est de permettre au robot d'attraper un objet place sur un demi-cercle d'environ 5 cm de diamètre autour du robot (le robot étant au milieu du diamètre de ce demi-cercle)

En dessin, cela te parlera sûrement plus :



Le robot est situé au point O et peut attraper tous les objets situés sur le demi-cercle, sauf sur le segment [BA].

Bien, passons maintenant au programme en lui-même ! Pour commencer tu remarques qu'il y a plusieurs blocs ; certains sont a cote, d'autres en dessous les uns des autres... Quel bazar ! Pas de panique nous allons tout expliquer.

→ Pour l'instant, regarde les 2 blocs cote a cote tout en haut du programme. Ces blocs te permettent de diriger toi-même le robot pour déplacer la pince en direction de l'objet que tu souhaites attraper. Pour cela il te suffit d'utiliser les flèches gauche et droite de ton clavier, le robot réagira en conséquence en pivotant de  $10^\circ$  dans la direction souhaitée a chaque appui sur la flèche.

→ Une fois que c'est fait, clique sur le bloc en dessous. Le robot va attraper l'objet et remonter, tu n'as pas a agir sur ce bloc, il va le faire tout seul.

→ Ensuite, utilise de nouveau les 2 blocs « droite » et « gauche » pour orienter le robot vers l'endroit où tu souhaites déposer l'objet.

→ Enfin, clique sur le dernier bloc pour que le robot se baisse et pose l'objet a l'endroit que tu lui as indique.

Léa Naud et Marie Muller