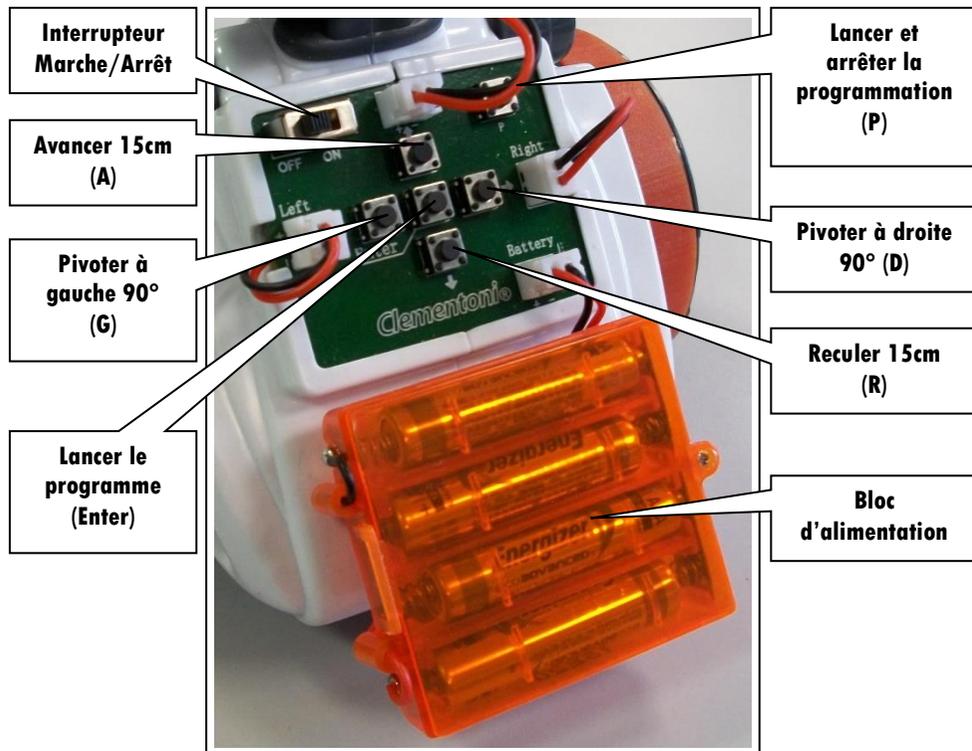




## COMMUNIQUER AVEC LE ROBOT !



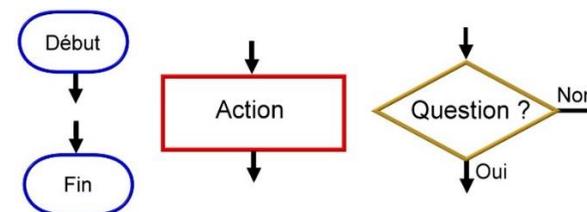
### POUR PROGRAMMER ET UTILISER LE ROBOT :

- ❶ Mettre le robot en marche : interrupteur Marche/Arrêt sur On.
- ❷ Lancer la programmation : appuyer sur P - Les yeux du robot clignotent
- ❸ Entrer dans l'ordre tous les mouvements que le robot doit effectuer.
- ❹ Terminer la programmation : appuyer sur P - Les yeux du robot cessent de clignoter.
- ❺ Lancer le programme : appuyer sur Enter.
- ❻ Quand on a fini de se servir du robot : interrupteur Marche/Arrêt sur Off

## VOCABULAIRE :

**Algorithme** : c'est une suite finie d'instructions qui permet de résoudre un problème. Il est destiné aux humains.

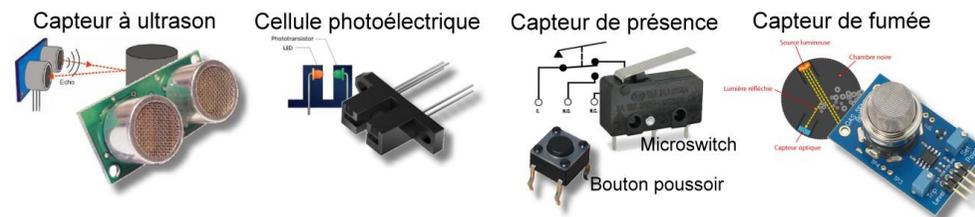
**Logigramme** : c'est un diagramme qui représente un algorithme. Il comprend principalement trois sortes de cases : Début (parfois fin), Action et Questions avec deux choix de sortie oui ou non.



**Programme** : c'est la traduction d'un algorithme dans un logiciel en tenant compte des capacités de la machine à laquelle il est destiné (capteurs, actionneurs, ...)

**Code** : c'est la traduction du programme dans un langage compréhensible par la machine à laquelle il est destiné (le codage est souvent effectué par le logiciel de programmation).

**Capteur** : c'est un système qui va détecter un événement ou une valeur. Quelques exemples :



**Actionneur** : c'est un système qui va produire une action (mouvement, son, lumière, etc.). Quelques exemples :

