

MB-81320



Description : entraîner les roues du mBot pour le diriger.

Caractéristiques : moteurs à courant continu, vitesse réglable sur une échelle de **0** à **100**.

Instruction de base :

avancer ▼ à 50 % de puissance

Remarque : Ce block permet , d'avancer, reculer, tourner à gauche, tourner à droite...

Exercices d'applications au dos

EXERCICES

NIVEAU 1

Faire avancer le mBot à la vitesse 100 pendant 5 s avant de l'immobiliser.

MB-81320-EX1.SB2



NIVEAU 2

Faire avancer le mBot en augmentant progressivement sa vitesse de **0** à **100** puis l'immobiliser.
Faire la même opération en marche arrière.

MB-81320-EX2.SB2

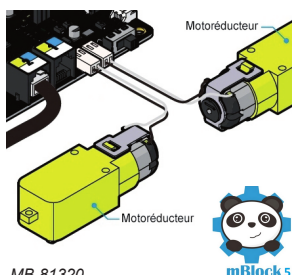


NIVEAU 3

Faire parcourir au mBot une trajectoire en forme de carré.
Indice : tourner 1s à la vitesse 100 permet de pivoter d'environ 90°.

Remarque : ajuster la vitesse en fonction de votre robot

MB-81320-EX3.SB2



MB-81320



Description : entraîner les roues du mBot pour le diriger.

Caractéristiques : moteurs à courant continu, vitesse réglable sur une échelle de **0** à **100**.

Instruction de base :

avancer ▼ à 50 % de puissance

Remarque : Ce block permet , d'avancer, reculer, tourner à gauche, tourner à droite...

Exercices d'applications au dos

EXERCICES

NIVEAU 1

Faire avancer le mBot à la vitesse 100 pendant 5 s avant de l'immobiliser.

MB-81320-EX1.SB2



NIVEAU 2

Faire avancer le mBot en augmentant progressivement sa vitesse de **0** à **100** puis l'immobiliser.
Faire la même opération en marche arrière.

MB-81320-EX2.SB2



NIVEAU 3

Faire parcourir au mBot une trajectoire en forme de carré.
Indice : tourner 1s à la vitesse 100 permet de pivoter d'environ 90°.

Remarque : ajuster la vitesse en fonction de votre robot

MB-81320-EX3.SB2

