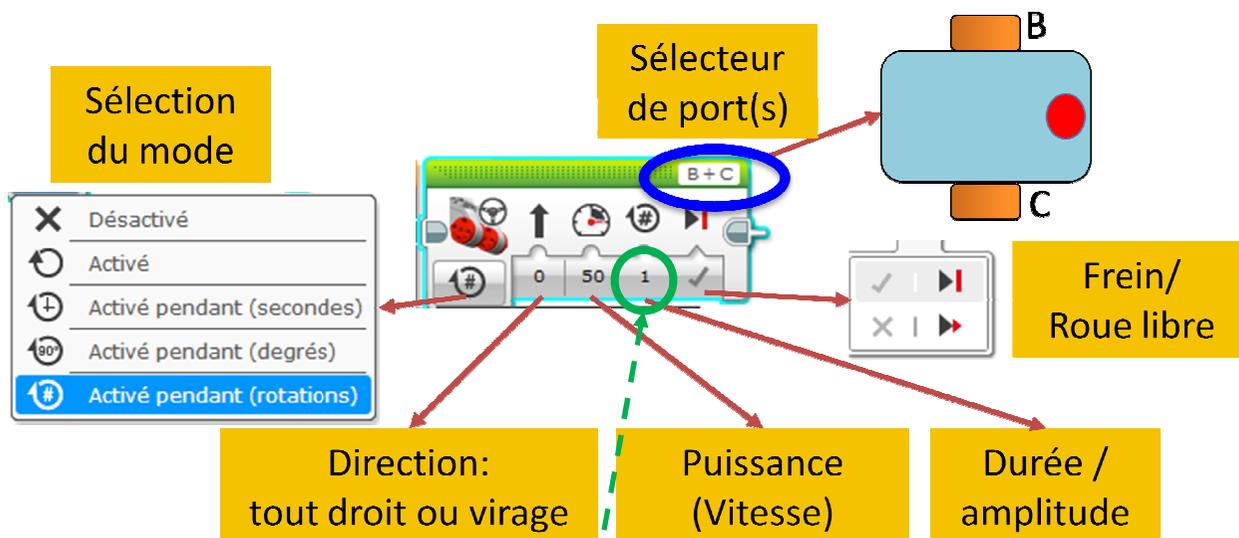


FAIRE AVANCER SON ROBOT AU MILLIMÈTRE PRES

On utilise le bloc "déplacement et direction".

NB : On n'utilisera pas le mode « activer pendant X secondes » car l'avance dépend de la puissance et donc du niveau de charge de la batterie.



De quelle distance va avancer précisément le robot si les moteurs sont « activés pendant Y rotations » ? Ou bien si ils sont « activés pendant X degrés »?.

Pour maîtriser l'avance au millimètre près, il faut connaître la relation entre la distance à parcourir par le robot et l'amplitude (X degrés ou Y rotations) du mode sélectionnée (respectivement rotations ou degrés).

Je retiens :

Mode sélectionné "Activé pendant (rotations)" :

$$Y_{(\text{Nombre de rotations})} = \frac{\text{Distance à parcourir}}{\pi \times \text{Diamètre de la roue}}$$

Mode sélectionné " Activé pendant (degrés)" :

$$X_{(\text{Nombre de degrés})} = \frac{2 \times \text{Distance à parcourir}}{\text{Diamètre de la roue}} \times \frac{180}{\pi}$$

