

N3. Procédure pour programmer deux cartes à distance :

Exercice 1 : envoyer des messages

1 - **Ouvrir** l'interface de programmation **Makecode micro:bit** depuis le navigateur google chrome : <https://makecode.microbit.org>

2 - **Créer** un nouveau projet.

3 - **Nommer** le : "Communiquer-distance"

4 - **Réaliser** le script à partir de l'algorithme suivant :

- **Depuis la carte émettrice :**

Envoyer quand le bouton A est pressé le mot "avancer"

Envoyer quand le bouton B est pressé le mot "stop"

- **Sur la carte réceptrice :**

Afficher le mot reçu (*variable received String*) sur la carte réceptrice.

5 - **Connecter** la 1ère carte micro:bit à l'ordinateur à l'aide d'un **câble USB**.

Suivre la procédure pour appairer la carte.

6 - **Télécharger** le script dans la carte

7 - **Connecter et télécharger le script** avec la deuxième carte.

8 - **Tester** les programmes avec les deux cartes.

Exercice 2 : faire apparaître des flèches

Réaliser les scripts répondant aux algorithmes ci-dessous :

- **Carte émettrice :**

- Lorsque le **bouton A** est **pressé**,
envoyer le mot "**avancer**" par radio.

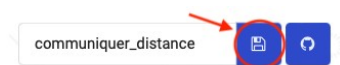
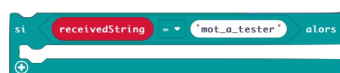
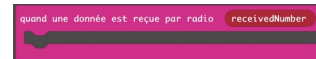
- Lorsque le **bouton B** est **pressé**,
envoyer le mot "**reculer**" par radio.

- **Carte réceptrice :** quand un **mot** est **reçu** par radio,

- **Si le mot stocké** en variable **receivedString** est égal à "**Avance**" alors **afficher** une flèche vers l'avant.

- **Si le mot stocké** en variable **receivedString** est égal à "**reculer**" alors **afficher** une flèche vers l'arrière.

Ressources :



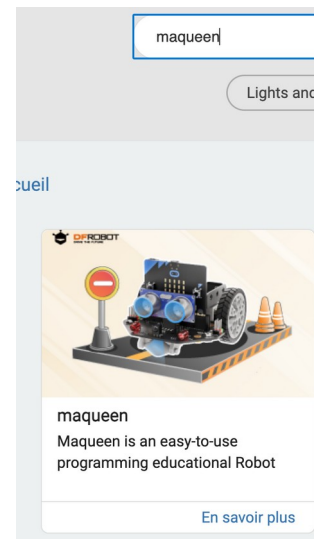
Exercice 3 : faire avancer le robot

Réaliser les scripts répondant aux algorithmes ci-dessous :

- **Carte émettrice :**
 - Lorsque le **bouton A** est **pressé**, **envoyer** le mot **“avancer”** par **radio**.
 - Lorsque le **bouton B** est **pressé**, **envoyer** le mot **“reculer”** par **radio**.
 - Lorsque les **boutons A et B** **sont pressés**, **envoyer** le mot **“stop”** par **radio**.
- **Carte réceptrice :** quand un **mot** est **reçu** par radio,
 - **Si le mot stocké** en variable **receivedString** est égal à **“avancer”** alors **afficher** une flèche vers l'avant et faire avancer le robot.
 - **Si le mot stocké** en variable **receivedString** est égal à **“reculer”** alors **afficher** une flèche vers l'arrière et faire reculer le robot
 - **Si le mot stocké** en variable **receivedString** est égal à **“stop”** alors **afficher** une croix et faire arrêter le robot.

Ressources :

ajouter l'extension pour le robot maqueen



utiliser l'instruction pour déplacer le robot :

m Maqueen v4 | Moteur M1 ▾ dir arrière ▾ vitesse 0