

## 2.3

## LE SONAR



EASY

# CHALLENGE



### Exercice avec VPL

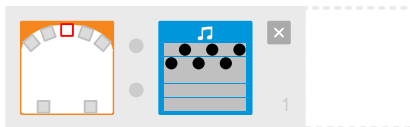
C'est parti pour les challenges avec VPL ! Vous allez maintenant vous-même programmer des comportements sur votre robot Thymio.

Programmez Thymio pour qu'il détecte lorsque d'éventuels objets s'approchent de lui. Dès que quelque chose s'approche **par devant**, Thymio doit réagir et faire du bruit !



thymio

## 2.3 LE SONAR



### SOLUTION

Les carrés designant les capteurs de proximité peuvent être de 3 couleurs différent.

**Gris**, Thymio ne les prend pas en compte.

**Blancs**, Thymio réagit dès qu'il voit quelque chose.

**Noirs**, Thymio réagit lorsqu'il n'y a rien.



En l'occurrence, vous devez choisir le capteur de devant en blanc, comme cela Thymio réagira dès qu'il verra quelque chose s'approcher par devant.

Attention, si vous choisissez tous les capteurs en blanc, cela signifie que Thymio doit voir quelque chose avec tous les capteurs en même temps !

Vous pouvez choisir la hauteur et la durée des notes en cliquant dessus avec votre souris.

