

3.6 LE BALAYEUR FOU



EASY

CHALLENGE



Exercice avec Aseba

Lorsque le bouton H est pressé, Thymio doit avancer tout droit à vitesse maximale.

Lorsque Thymio est très proche d'un obstacle par rapport à son capteur frontal central, faites-le tourner légèrement vers sa gauche.

Si vous placez des obstacles légers, Thymio devrait pouvoir les déplacer.



thymio

3.6 LE BALAYEUR FOU



SOLUTION

```
# reset outputs
call sound.system(-1)
call leds.top(0,0,0)
call leds.bottom.left(0,0,0)
call leds.bottom.right(0,0,0)
call leds.circle(0,0,0,0,0,0,0,0)
```



```
# faire avancer Thymio
onevent buttons
  when button.forward == 1 do
    motor.left.target = 500
    motor.right.target = 500
  end
```

```
# réaction face à un obstacle
onevent prox
  when prox.horizontal[2]>4000 do # autres valeurs proches acceptées
    motor.left.target=300 # autres valeurs proches acceptées
  end
```

