

### 1- Ouvrir un fichier :

dans le dossier public de la classe, ouvrir le fichier « distance 5cm.sb2 »

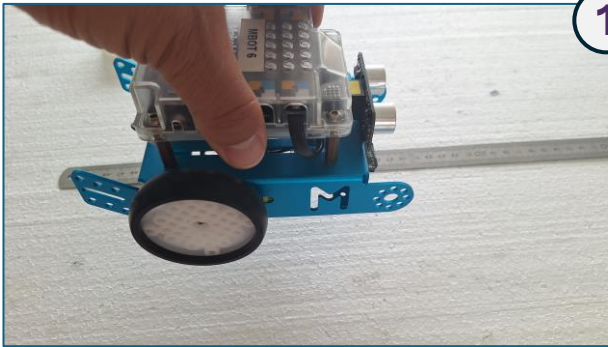
### 2- Téléverser le programme dans le robot :

À l'aide du document : *Téléverser un programme dans le robot mbot.pdf*, transférer le programme dans le robot mbot.

### 3- Mesurer la distance :

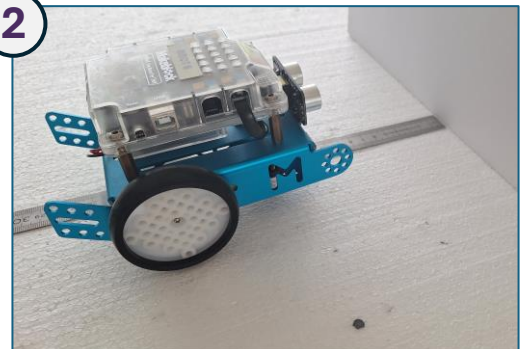
1

1 – Allumer le robot et le poser suffisamment loin de l'obstacle.



2

2 – Le robot avance puis s'arrête à proximité de l'obstacle



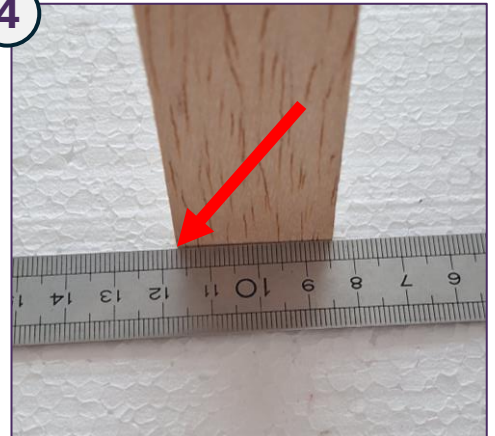
3

3 – Placer bien verticalement le repère contre le capteur à ultrason



4

4 – Lire le plus précisément possible la valeur mesurée.



## 5 – Recopier la valeur dans la case correspondante

Valeur programmée	5	10	15	20	25
Valeur mesurée					

**Recommencer cette procédure de manière à compléter l'ensemble du tableau.**