

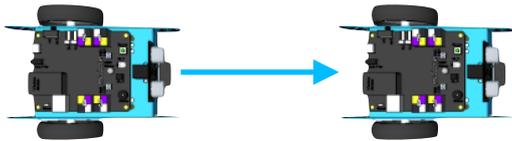
PREMIERS DÉPLACEMENTS DU MBOT2 AVEC LE LOGICIEL MBLOCK5



Optimisation

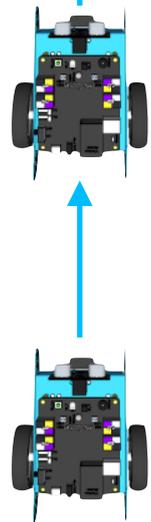


L'idée est d'optimiser le fonctionnement suivant.

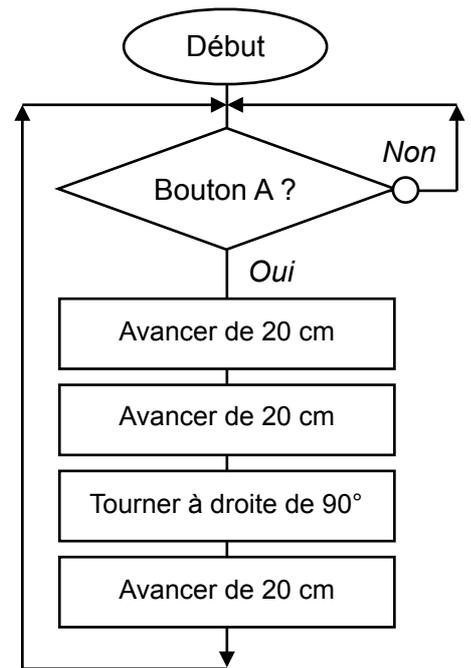


1er exemple possible

```
lorsque le bouton A est pressé
  avancer 20 cm jusqu'à la fin
  avancer 20 cm jusqu'à la fin
  tourner à droite 90° jusqu'à la fin
  avancer 20 cm jusqu'à la fin
```



Algorithme souhaité



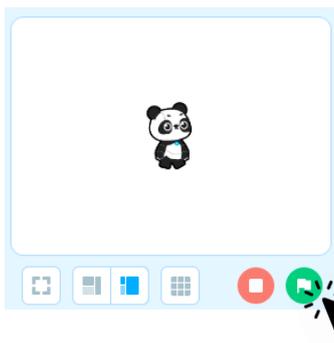
i Afin de simplifier le programme, il est possible d'utiliser des boucles comme dans cet exemple :

```
lorsque le bouton A est pressé
  avancer 20 cm jusqu'à la fin
  avancer 20 cm jusqu'à la fin
  tourner à droite 90° jusqu'à la fin
  avancer 20 cm jusqu'à la fin
```

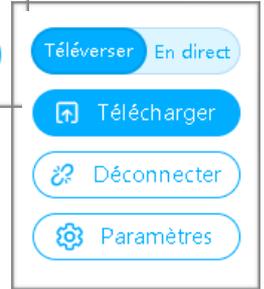


```
lorsque le bouton A est pressé
  répéter 2
    avancer 20 cm jusqu'à la fin
  tourner à droite 90° jusqu'à la fin
  avancer 20 cm jusqu'à la fin
```

i Cependant pour programmer l'algorithme souhaité il est préférable d'utiliser le type de programmation suivant :



Ne pas oublier d'activer le drapeau vert !



```
lorsque vous cliquez sur [drapeau vert]
pour toujours
  si [bouton A ▼ pressé?] alors
    répéter 2
      avancer 20 cm jusqu'à la fin
      tourner à droite 90 ° jusqu'à la fin
      avancer 20 cm jusqu'à la fin
```

```
lorsque CyberPi démarre
pour toujours
  si [bouton A ▼ pressé?] alors
    répéter 2
      avancer 20 cm jusqu'à la fin
      tourner à droite 90 ° jusqu'à la fin
      avancer 20 cm jusqu'à la fin
```

i Où trouver les blocs d'instructions ?

Librairie Évènement



Librairie Détection

