

# MISSION 2

Objectif : être capable d'arrêter le mBot quand il y a présence d'un obstacle à 8 cm.

Tu réalises le programme avec le logiciel M.BLOCK (voir document ressource). Nota : Je suis un robot et je comprends ce programme sous forme de blocs imbriqués.



1 — Le mBot peut détecter la présence d'un obstacle quand la touche ..... est pressée.

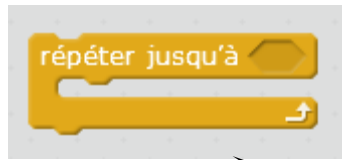
2 — Réaliser la mission 2 en agencant judicieusement les blocs ci-contre.

3 — Tester votre programme

## À utiliser :



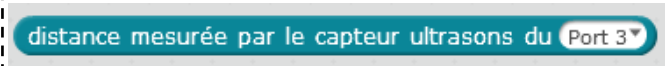
Bloc contrôle (couleur jaune)



Bloc contrôle (couleur jaune)



Bloc opérateurs (couleur vert)



Bloc pilotage (couleur turquoise)