

Livret Algora 3.2 "Attraper des objets" - 1 élève

Réf. : LIV-ALG-3.2

Dans ce livret, les élèves apprennent à fabriquer et programmer un bras robotisé en utilisant des servomoteurs, puis commandent ses actions à partir d'un capteur de pression. Mission : placer des blocs sur différents objectifs.



Ecole Algora
Apprendre à coder en s'amusant

Livret 3.2
Attraper des objets

Tu apprendras à utiliser deux servomoteurs pour fabriquer un bras robotisé capable de saisir et de relâcher des blocs. Tu apprendras aussi à l'utiliser de différentes manières à l'aide du capteur tactile !

Prénom : _____ Nom : _____ Classe : _____

Artec 