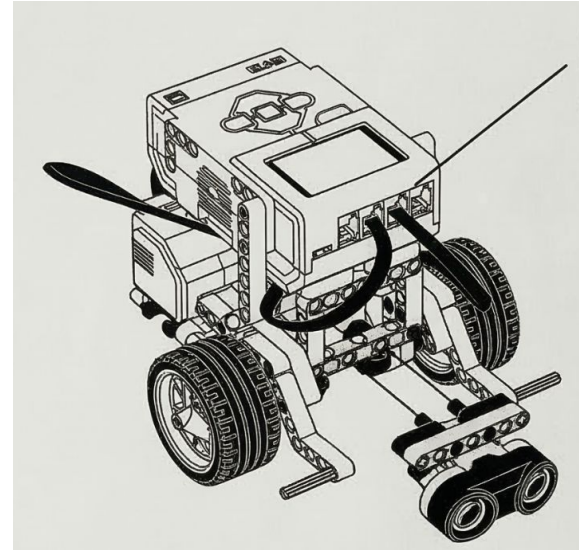


Exercice 3 : S'arrêter avant un obstacle

💡 Avant de programmer le robot, installez le **capteur à ultrasons** qui permet au robot de mesurer des distances. Et branchez le capteur sur l'entrée « 4 » de la brique.

Configurer le robot pour qu'il :

- Avancer tout droit
- Jusqu'au moment où le capteur à ultrasons détecte une distance inférieure à 30 cm
- Alors j'arrête le robot
- Et que cette action soit réalisée 1 seule fois.



Exercice 3 : Solution

