

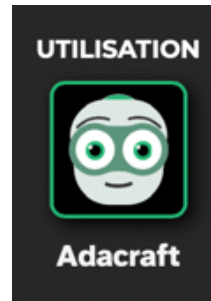
Programmer le moteur-trieur « intelligent »

Ta mission : créer un programme pour « piloter » le bras du moteur-trieur et orienter le déchet détecté par la caméra dans la boîte de tri correspondant à sa catégorie



Adacraft

Prolongement de Scratch qui permet l'initiation à l'intelligence artificielle et un lien vers des microcontrôleurs.



Accès à Adacraft depuis l'interface « IA images » de Vittasciences

Protocole à suivre :

Logiciel Adacraft (4)

- Dans la catégorie « IA image », **sélectionne** les blocs « lancer la détection sur l'image de la webcam » et « classe détectée ».
Ce premier bloc permet de démarrer une prédiction qui sera ensuite stockée dans la variable « classe détectée ».
- **Clique** sur « apparence » et **demande** au robot de dire la classe qu'il détecte (déchet plastique ou déchet organique) pendant 1 seconde.
- Ton programme est prêt : **clique** sur « exécuter » !
⇒ **Écris dans ton cahier tes observations.**
- **Ajoute** une boucle « répéter indéfiniment ».
⇒ **Écris dans ton cahier tes observations.**

